SIEMENS

SINUMERIK

SINUMERIK 840D sl, SINAMICS S120 Alarmes

Manual de diagnóstico

Válido para

Comando
SINUMERIK 840D sl / 840DE sl

Software	Versão
software CNC	4.5 SP2
SINAMICS S120	4.5

03/2013
6FC5398-6BP40-3KA1

Informações jurídicas

Conceito de aviso

Este manual contém instruções que devem ser observadas para sua própria segurança e também para evitar danos materiais. As instruções que servem para sua própria segurança são sinalizadas por um símbolo de alerta, as instruções que se referem apenas à danos materiais não são acompanhadas deste símbolo de alerta. Dependendo do nível de perigo, as advertências são apresentadas como segue, em ordem decrescente de gravidade.

⚠PERIGO
significa que **haverá** caso de morte ou lesões graves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

⚠AVISO
significa que **poderá haver** caso de morte ou lesões graves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

⚠CUIDADO
indica um perigo iminente que pode resultar em lesões leves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

ATENÇÃO
significa que podem ocorrer danos materiais, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

Ao aparecerem vários níveis de perigo, sempre será utilizada a advertência de nível mais alto de gravidade. Quando é apresentada uma advertência acompanhada de um símbolo de alerta relativamente a danos pessoais, esta mesma também pode vir adicionada de uma advertência relativa a danos materiais.

Pessoal qualificado

O produto/sistema, ao qual esta documentação se refere, só pode ser manuseado por **pessoal qualificado** para a respectiva definição de tarefas e respeitando a documentação correspondente a esta definição de tarefas, em especial as indicações de segurança e avisos apresentados. Graças à sua formação e experiência, o pessoal qualificado é capaz de reconhecer os riscos do manuseamento destes produtos/sistemas e de evitar possíveis perigos.

Utilização dos produtos Siemens em conformidade com as especificações

Tenha atenção ao seguinte:

⚠AVISO
Os produtos da Siemens só podem ser utilizados para as aplicações especificadas no catálogo e na respetiva documentação técnica. Se forem utilizados produtos e componentes de outros fornecedores, estes têm de ser recomendados ou autorizados pela Siemens. Para garantir um funcionamento em segurança e correto dos produtos é essencial proceder corretamente ao transporte, armazenamento, posicionamento, instalação, montagem, colocação em funcionamento, operação e manutenção. Devem-se respeitar as condições ambiente autorizadas e observar as indicações nas respetivas documentações.

Marcas

Todas denominações marcadas pelo símbolo de propriedade autoral ® são marcas registradas da Siemens AG 2005 - 2013. As demais denominações nesta publicação podem ser marcas em que os direitos de proprietário podem ser violados, quando usadas em próprio benefício, por terceiros.

Exclusão de responsabilidade

Nós revisamos o conteúdo desta documentação quanto a sua coerência com o hardware e o software descritos. Mesmo assim ainda podem existir diferenças e nós não podemos garantir a total conformidade. As informações contidas neste documento são revisadas regularmente e as correções necessárias estarão presentes na próxima edição.

Siemens AG
Industry Sector
Postfach 48 48
90026 NÜRNBERG
ALEMANHA

N.º de encomenda de documento: 6FC5398-6BP40-3KA1
Ⓟ 04.2013 Sujeito a modificações sem aviso prévio

Prefácio

Documentação SINUMERIK

A documentação SINUMERIK é dividida nas seguintes categorias:

- Documentação geral
- Documentação do usuário
- Documentação do fabricante e de serviço

Mais informações

No Link http://www.siemens.com/motioncontrol/docu estão disponíveis informações sobre os seguintes temas:

- Encomenda de documentação / Visão geral das publicações
- Outros links para o download de documentos
- Uso da documentação online (localização e pesquisa de manuais e informações)

Pedimos que encaminhe suas questões (reclamações, correções) sobre a documentação técnica através de um Fax ou E-Mail para o seguinte endereço:

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager (MDM)

No seguinte link estão disponíveis informações que servem para compor individualmente uma documentação de máquina específica de OEM baseada no material publicado da Siemens:

www.siemens.com/mdm

Training

As informações sobre a oferta de treinamento estão disponíveis sob:

- www.siemens.com/sitrain

  SITRAIN - o treinamento desenvolvido pela Siemens para produtos, sistemas e soluções de automação
- www.siemens.com/sinutrain

  SinuTrain - software de treinamento para SINUMERIK

FAQs

As Perguntas Mais Frequentes estão disponíveis para consulta nas páginas do Service&Support som o item Suporte ao Produto. http://support.automation.siemens.com

SINUMERIK

As informações sobre o SINUMERIK estão disponíveis no seguinte link:

www.siemens.com/sinumerik

Grupo alvo

Esta publicação é dirigida a:

- Projetistas
- Técnico de colocação em operação
- Oparador da máquina
- Pessoal da assistência técnica e da manutenção

Aplicação

O manual de diagnósticos permite que o grupo ao qual é destinado avalie erros e indicações de falhas e reaja de forma adequada.

Com a ajuda do manual de diagnósticos, o grupo ao qual é destinado tem uma visão geral de várias opções de diagnóstico e ferramentas de diagnóstico.

Suporte técnico

Os números de telefone para consultas técnicas de cada país estão disponíveis na Internet sob http://www.siemens.com/automation/service&support

Índice remissivo

Introdução

1

1.1 Aplicação do Manual de Diagnóstico

O manual de diagnóstico descreve os alarmes/mensagens da área do NC, HMI, PLC e SINAMICS. É uma referência de trabalho e permite ao operador da máquina:

- avaliar corretamente as situações especiais durante a operação da máquina.
- apurar a reação do sistema em situações especiais.
- utilizar a possibilidade de operação contínua seguida de situações especiais.
- seguir referências em outras documentações com detalhes adicionais.

1.2 Estrutura do Manual do Diagnóstico

Acionamento NC/ HMI e alarmes PLC e periféricos

As descrições para os alarmes se encontram nos capítulos:

- Alarme NC (Página 15)
- Alarmes HMI (Página 697)
- Alarmes de acionamento e periféricos (Página 1227)
- Alarmes PLC (Página 1239)

Em cada capítulo os alarmes são distribuídos pelos números dos alarmes de forma crescente. A sequência não é contínua.

Estrutura do acionamento NC / HMI e descrições dos alarmes PLC e periféricos

A descrição dos alarmes possui a seguinte estrutura:

<Número do alarme> **<Texto do alarme>**

Explicação:

Reação:

Solução:

Continuação do programa

Cada alarme é identificado explicitamente pelo <número de alarme> e o <texto de alarme>.

A descrição dos alarmes é dividida da seguinte forma:

- Explicação
- Reação

  Veja o capítulo: Alarme NC (Página 15)
- Solução
- Continuação do programa

  Veja o capítulo: Critério de eliminação para alarmes (Página 1272)

Alarmes SINAMICS

Os erros e estados detectados por componentes do acionamento são indicados por alarmes. Estes alarmes SINAMICS são categorizados em avisos e alarmes.

Falhas e alarmes possuem as seguintes diferenças:

Falhas	• Ao ocorrer a falha, a reação correspondente é iniciada. • A eliminação da falha exige as seguintes medidas: – Eliminar a causa da falha – Reconhecer a falha
Alarme	• Sem reação à falha. • Avisos são auto reconhecidos, por exemplo, se a causa for eliminada os avisos são automaticamente resetados.

As descrições dos alarmes SINAMICS são encontradas no capítulo:

Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 1273)

Estrutura das descrições dos alarmes SINAMICS

A descrição dos alarmes SINAMICS possui a seguinte estrutura:

<Número do alarme>   <Localização> <Texto do alarme>

Conteúdo da mensagem:

Drive object:

Reação:

Quitação:

Causa:

Solução:

Cada alarme é identificado explicitamente pelo <número de alarme> e o <texto de alarme>.

A <localização> é uma informação de indicação opcional. A localização pode ser:

- Nome do eixo e número do acionamento ou
- Número do barramento ou escravo de PROFIBUS DP afetado

Na descrição dos alarmes, apresenta-se um string para indicar esta informação opcional <localização>.

A descrição dos alarmes SINAMICS é dividida da seguinte forma:

- Conteúdo da mensagem

  A informação sobre o conteúdo das mensagens fornece informações sobre a composição dos Alarmes/Falhas.

  Exemplo:

  Conteúdo da mensagem: Número do compon.: %1, Causa: %2

  Estes alarmes ou alertas contêm informações sobre o número do componente e causa. As indicações %1 e %2 são variáveis preenchidas no modo online com o software de comissionamento com os valores correspondentes.

- Drive object

  Para cada alarme (Falha/Alerta) é especificado, em qual drive object esta mensagem corresponde. Uma mensagem pode pertencer a um, a vários ou a todos os drive objects.

- Reação

  Especifica o padrão de reação em um erro.

  Veja o capítulo: Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 1273)

- Reconhecimento

  Veja o capítulo: Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 1273)

- Causa

  Para a causa do alarme/alerta, o valor da falha/alerta é preparado o quanto antes em formato texto.

- Solução

Literatura

Se você necessitar de mais informações sobre os alarmes, os alarmes serão encontrados sob um número de parâmetros de 5 posições no manual de relações SINAMICS S120/ S150.

A maneira de escrever os números de parâmetros pode ser derivada como segue:

No manual de relações SINAMICS, as falhas e os alertas iniciam com as letras "F" e o seguinte número de 5 posições.

Exemplo:

A descrição do alarme **207016** será encontrada no parâmetro **F07016**.

Sincronização de horário e data

Indicação

Sincronização da hora

Os acionamentos SINAMICS não possuem um cronômetro de tempo real. O horário e a data do cronômetro SINAMICS serão sincronizados no compasso de 10 segundos com o cronômetro SINUMERIK de tempo real.

A consequência é que após uma alteração de data e/ou horário do cronômetro de tempo real SINUMERIK poderão decorrer até 10 segundos até que essa alteração esteja sincronizada com os acionamentos SINAMICS.

Se nesse intervalo de tempo de até 10 segundos surgirem os alarmes SINAMICS (Números de alarmes 200000 – 299999), esses alarmes SINAMICS recebem o carimbo de indicador de data/horário desatualizado. Os alarmes SINUMERIK que foram disparados devido aos alarmes SINAMICS (Números de alarmes < 200000 e > 300000) já recebem o novo carimbo de indicador de data/horário.

1.3 Faixa de números de alarmes

A tabela seguinte fornece uma visão geral de todos os valores reservados para alarmes/ mensagens.

Indicação

A lista de alarmes do manual de diagnósticos representa apenas as faixas de alarmes que são válidos para o produto especificado.

Tabelas 1-1 Alarme NCK/Mensagem

<table>
<tr><td>000.000 - 009.999</td><td colspan="2">Alarmes gerais</td></tr>
<tr><td>010.000 - 19. 999</td><td colspan="2">Alarmes de canal</td></tr>
<tr><td rowspan="2">020.000 - 029.999</td><td colspan="2">Alarmes de eixo / fuso</td></tr>
<tr><td>027.000 - 027.999</td><td>Alarmes para Safety Integrated</td></tr>
<tr><td rowspan="9">030.000 - 099.999</td><td colspan="2">Alarmes funcionais</td></tr>
<tr><td>040.000 - 059.999</td><td>Reservado</td></tr>
<tr><td>060.000 - 064.999</td><td>Alarmes de ciclos da SIEMENS</td></tr>
<tr><td>065.000 - 069.999</td><td>Alarmes de ciclos do usuário</td></tr>
<tr><td>070.000 - 079.999</td><td>Ciclos de compilação de fabricante e OEM</td></tr>
<tr><td>080.000 - 084.999</td><td>Textos de mensagens dos ciclos da SIEMENS</td></tr>
<tr><td>082.000 - 082.999</td><td>Mensagens SHOPMILL e Ciclos CMT</td></tr>
<tr><td>083.000 - 084.999</td><td>Mensagens de ciclos de medição</td></tr>
<tr><td>085.000 - 089.999</td><td>Mensagens de ciclos de usuário</td></tr>
<tr><td></td><td>090.000 - 099.999</td><td>Reservado</td></tr>
</table>

Tabelas 1-2 Alarme HMI/Mensagem

100.000 - 139.999	Sistema	
	100.000 - 100.999	Sistema básico
	101.000 - 101.999	Diagnóstico
	102.000 - 10.999	Serviço
	103.000 - 103.999	Máquina
	104.000 - 104.999	Parâmetros
	105.000 - 105.999	Programação
	106.000 - 106.999	Reserva
	107.000 - 107.999	MCU
	108.000 -108.999	HiGraph
	109.000 - 109.999	Sistemas descentralizados (M: N)
	110.000 - 110.999	Ciclos
	113.000 - 113.999	Wizard (HMI Embedded)
	114 000 - 114.999	HT 6
	119.000 - 119.999	OEM
	120.000 - 129.999	HMI Advanced
	130.000 - 139-999	HMI Advanced OEM
140.000 - 199.999	Reservado	
	142.000 - 142.099	RCS Viewer Embedded / RCS Host Embedded
	148.500 - 148.999	SINUMERIK Integrate (MCIS)
	149.000 - 149.999	SINUMERIK Integrate (ePS)
	150.000 - 159.999	SINUMERIK Operate
	160.000 – 169.999	SINUMERIK Operate OEM

Tabelas 1-3 Alarmes SINAMICS (Falhas/Avisos)

201.000 - 203.999	Control Unit, Controle	
	201.600 - 201.799	Mensagens de funções integradas de acionamento "Safety Integrated"
204.000 - 204.999	Reservado	
205.000 -205.999	Power Unit	
206.000 - 206.899	Alimentação	
206.900 - 206.999	Módulos de freio	
207.000 - 207.999	Acionamento	
208.000 - 208.999	Opção COMM BOARD	
209.000 - 212.999	Reservado	
213.000 - 213.010	Licenciamento	
213.011 - 219.999	Reservado	
220.000 - 229.999	OEM	
230.000 - 230.999	Componente Power unit DRIVE-CLiQ	

Tabelas 1-3 Alarmes SINAMICS (Falhas/Avisos)

231.000 - 231.999	Componente encoder 1 DRIVE-CLiQ
232.000 - 232.999	Componente encoder 2 DRIVE-CLiQ **Nota:** Todas as falhas são automaticamente emitidas com um aviso, quando o encoder é parametrizado como sistema de medição direto e não interfere com o controle do motor.
233.000 - 233.999	Componente encoder 3 DRIVE-CLiQ **Nota:** Todas as falhas são automaticamente emitidas com um aviso, quando o encoder é parametrizado como sistema de medição direto e não interfere com o controle do motor.
234.000 - 234.999	Voltage Sensing Module (VSM)
235.000 - 235.199	Módulo terminal 54F (TM54F)
235.200 - 235.999	Módulo terminal 31 (TM31)
236.000 - 236.999	Módulo Hub DRIVE-CLiQ
240.000 - 240.999	Controller Extension
241.000 - 248.999	Reservado
249.000 - 249.999	SINAMICS GM/SM/GL
250.000 - 250.499	Communication Board (COMM BOARD)
250.500 - 259.999	OEM Siemens
260.000 - 265.535	SINAMICS DC MASTER (Regime DC)

Tabelas 1-4 Alarmes de acionamento e periféricos

300.000 - 399.999	Alarmes de acionamento e periféricos

Tabelas 1-5 Alarmes PLC/Mensagens

<table>
<tr><td>400.000 - 499.999</td><td colspan="2">Alarmes gerais de PLC</td></tr>
<tr><td>500.000 - 599.999</td><td>Alarmes de canal</td><td rowspan="5">Os alarmes de PLC na faixa 500.000 - 899.999 são configurados e descritos pelo fabricante da máquina</td></tr>
<tr><td>600.000 - 699.999</td><td>Alarmes de eixo / fuso</td></tr>
<tr><td>700.000 - 799.999</td><td>Área do usuário</td></tr>
<tr><td rowspan="2">800.000 - 899.999</td><td>Sequências de execução/ gráficos</td></tr>
<tr><td>(810.001 - 810.009 mensagens de erro no sistema no PLC [1)])</td></tr>
<tr><td>900.000 - 965.999</td><td colspan="2">HMI PRO sl Runtime</td></tr>
<tr><td>966.000 - 999.999</td><td colspan="2">Reservado</td></tr>
</table>

1) Mais informações detalhadas estão disponíveis através de funções de diagnóstico (buffer de diagnóstico) do SIMATIC STEP 7.

1.4 Alarme de sistema de falhas

Os alarmes seguintes são erros de sistema:

1000	1005	1013	1017
1001	1010	1014	1018
1002	1011	1015	1019
1003	1012	1016	1160

Os alarmes de erros do sistema não são descritos em detalhes. Caso ocorra estes erros, favor entrar em contato com o hotline e fornecer os seguintes dados:

- Número de alarme
- Texto do alarme
- número de erro interno do sistema (incluído no texto do alarme)

Alarme NC

2

Product: Solutionline_840D, Version: V14.0, Language: ptb
Objects:

1030 **Erro de sistema no módulo Link, código de erro %1, tipo de erro %2**

Parâmetros: %1 = número hex. do Link-Error
%2 = número hex. do tipo do Link-Error

Definições: Este alarme não é um erro de usuário. Um erro interno ocorreu no software do módulo de link. Dois parâmetros são acionados com este erro para serem utilizados com o debug. Eles informam sobre a causa e o local do erro.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

1031 **Módulo Link gerou um erro não especificado %1 NCU %2 %3 %4**

Parâmetros: %1 = número hex. do status não especificado em stateOfLinkModules
%2 = número da NCU
%3 = comando do módulo Link para o NCK
%4 = status do Link próprio

Definições: Este não é um alarme do usuário.
- Caso NCU== 0 -> um parâmetro diferente de zero não foi encontrado
- Caso NCU não igual a zero -> na conexão com esta NCU foi detectado um erro, para o qual o NC não está habilitado a interpretar. O erro é apresentado como número. É possível que o módulo link NCU tenha uma versão de software mais recente do que o NC.
Os outros parâmetros servem para a localização do erros no software de NC/LINK-MODUL.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2000 **Monitoração de sinal de vida do PLC**

Definições: O PLC tem que gerar um sinal de vida dentro de um determinado período de tempo (MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT). Se isto não ocorrer, será disparado este alarme.
O sinal de vida é uma leitura de um contador acionado na interface interna NC/PLC, que é implementado pelo PLC com o alarme de tempo de 10 ms. O NCK verifica também ciclicamente se a leitura do contador se alterou.

Reação: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. Controlar o período de monitoramento no MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT (valor de referência: 100ms).
Determinar e eliminar a causa do erro no PLC. (Análise o USTACK. Se o monitoramento não for acionado por uma parada de PLC, mas por um loop no programa de usuário, não haverá nenhuma entrada USTACK.)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2001 PLC não entrou em ciclo

Definições: O PLC tem de gerar, pelo menos, um sinal de vida, dentro do período de tempo especificado no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT (valor padrão: 1 seg.).

Reação: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. O tempo de monitoramento no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT deve ser controlado e corrigido no 1º ciclo OB1.
- Determinar e eliminar a causa do erro no PLC (loop ou parada no programa de usuário).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2100 Atingido o limite de aviso da bateria NCK

Definições: A monitoração de subtensão da bateria NCK atingiu o nível de pré-alarme. Situa-se entre 2,7-2,9 V (Tensão nominal da bateria é 3,0 -3,1 V a 950 mAh).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. A bateria tem de ser trocada dentro das próximas 6 semanas. Depois disso, o limite de alarme de 2,4 - 2,6 V pode não ser alcançado, devido ao consumo muito elevado de corrente das memórias RAMs.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2101 Alarme da bateria NCK

Definições: A monitoração de subtensão (2,4 - 2,6 V) da bateria NCK foi acionada durante o funcionamento cíclico.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso a bateria NCK seja trocada sem interromper a alimentação de energia, não haverá perda de dados. Desta forma, a produção pode ser reiniciada sem serem necessárias outras medidas. (Um capacitor de buffer na NCK mantém a tensão de alimentação durante pelo menos 30 min - dentro deste período de tempo, uma troca de bateria também pode ser efetuada com o comando desligado).
O Sinumerik possue duas peças da NCU para compor (ventilador/bateria) em um módulo mecanicamente substituível de forma facilmente acessível.
Quando o módulo de bateria estiver desconectado durante a operação, o módulo também pode ser separado do ventilador. Por isso a bateria deve apenas ser substituída durante a operação, caso a produção não possa ser parada. Caso não seja possível substituir rapidamente a bateria, um segundo módulo ventilador/bateria deve estar disponível para o uso durante o processo de substituição. Este deve ser conectado na NCU durante a substituição da bateria.

Neste contexto note que para um funcionamento seguro do '840D sl' este irá desligar-se automaticamente após certo tempo, caso o ventilador esteja com defeito ou não conectado; isto irá proteger a NCU de uma danificação térmica (ver Manual: Capítulo sobre módulo duplo ventilador/bateria).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2102 Alarme da bateria NCK

Definições: A monitoração de subtensão.(2,4 - 2,6 V) da bateria NCK foi acionada durante o período de inicialização do sistema.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o departamento de manutenção autorizado. Retirar a gaveta da bateria / ventilador no módulo NC e trocá-la (Tipo: Bateria de lítio com terminais de conexão, Tamanho 1/2 AA, 850 mAh, min. 3,2 V).
Em seguida, o sistema tem de ser recarregado, considerando-se que, devido à tensão de alimentação fraca durante a última fase de desconexão, ocorreu perda de dados na memória RAM (Ver modo de procedimento nas instruções de funcionamento cap. 2.2).
Foram eventualmente alterados ou totalmente perdidos os seguintes dados:
- Dados de máquina do NC
- Dados de máquina do acionamento
- Dados de máquina do painel de comando
- Dados de máquina opcionais
- Dados do usuário (setting data)
- Variáveis do usuário
- Subrotinas globais
- Ciclos e macros
- Dados de máquina do PLC
- Programa básico do PLC
- Programa PLC do usuário e todos os Dados PLC do usuário

Os dados do usuário na NCK e PLC, que foram alterados durante o processo de produção desde o último salvamento dos dados (p.ex. dados da ferramenta e da peça), têm de ser corrigidos manualmente, e ajustados à situação atual da máquina!

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2110 Alarme de temperatura NCK

Definições: O sensor de temperatura atingiu o nível de monitoração de 60°C ± 2,5°C.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para cancelar o sensor, é necessário uma redução da temperatura de 7°C.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2120 Alarme do ventilador NCK, tipo %1

Definições: O ventilador consiste em um motor de 26 VDC com um comutador eletrônico (Velocidade de rotação nominal: cerca de 8700 rpm). O sinal do comutador é utilizado para a monitoração da velocidade de rotação, velocidade de rotação: < 7500 rpm.
Caso "Tipo 1" seja emitido, envolve módulos que podem ser desligados automaticamente para prevenir danificação mecânica (ver Manual: Capítulo sobre módulo duplo ventilador/bateria).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. A gaveta que contém o ventilador e a bateria NCK tem de ser trocada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2130 Subtensão 5V/24V do encoder ou 15V do conversor digital-analógico

Definições: A alimentação de tensão (5V / 24V) dos encoders ou (+/-15V) dos conversores digital-analógico falhou.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Verificar se existe curto-circuito nos encoders e nos cabos dos mesmos (retirar o cabo, desta forma o erro não deverá ocorrer). Verificar a tensão de alimentação.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2140 A posição atual da chave de serviço força, no próximo POWER ON, ao apagamento da memória SRAM (reinicialização geral ativa)

Definições: Atualmente, a chave de inicialização encontra-se em reset geral, o que faz com que, ao efetuar o próximo reset do grupo, a memória SRAM deste grupo seja apagada. Em consequência, perde-se a memória de dados do NC.

Reação: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repor a chave de inicialização em zero.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

2190 Módulo HW para a comunicação com o aparelho de digitalização não existe

Definições: Através do MD $MN_ASSIGN_DIGITIZE_TO_CHAN, a função de digitalização foi atribuída a um canal, sendo, desta forma, ativada. A função necessita de um módulo de Hardware (RS422-Board inserido na NCU) para a comunicação com o aparelho de digitalização. Não foi possível encontrar este módulo na inicialização.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir módulo de comunicação ou retirar atribuição do canal.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2192 Não está presente nenhum módulo NCU-Link, MD %1 resetado

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar a funcionalidade de NCU-Link, mas hardware não está presente. O MD foi zerado. Ocorre apenas no sistema NCU-Link.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Instalar módulo de hardware e voltar a ativar a função (MD)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2193 'Safety Integrated' não disponível para eixos ligados %1

Parâmetros: %1 = índice do eixo de máquina

Definições: A função "Safety Integrated" não está disponível para um eixo interligado. Somente ocorre com sistema de NCU interligado

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilize funções "Safety Integrated" para eixos local somente.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2194 Eixo Link ativo e $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE != 3

Definições: Pelo menos um eixo deverá ser distribuído através do NCU-Link, passando o dado de máquina $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE == 3. Somente ocorre em sistemas NCU-Link.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Colocar o dado de máquina $MN_SERVO_FIFO_SIZE! = 3.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2195 [Canal %1:] Eixo %2 Puncionamento em alta velocidade impossível via Link

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi feita uma tentativa em ativar puncionamento em alta velocidade para um eixo programado em uma NCU diferente de onde se encontra o acionamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Puncionamento em alta velocidade é somente permitido para uma única NCU.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

2196 Link de eixo ativo e MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE !=%1

Parâmetros: %1 = Valor requerido no MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE !=%1

Definições: Ocorre somente com sistema de link NCU.
- Possíveis causas da falha:
- Pelo menos um eixo foi programado via link DC, portanto o dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser 3 ou 4.
- O ciclo IPO desta NCU é mais rápido que o ciclo de comunicação do link , portanto o dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser carregado com o valor proposto pelo alarme.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser carregado com o valor proposto pelo alarme.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2200 [Canal %1:] As funções corte rápido/puncionamento não são permitidas em diversos canais.

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Foi tentado ativar a função corte rápido ou "puncionamento em um canal, enquanto uma destas se encontrava ativa em outro canal. Estas funções só podem ser ativadas simultaneamente dentro do mesmo canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: A funções funções corte rápido/puncionamento só podem existir simultaneamente no mesmo canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

2900 O reboot ocorre com retardo

Definições: O alarme informa sobre um reboot com retardo.
O alarme somente ocorre quando o Reboot foi executado através da HMI e o MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME for especificado maior do que zero.
O alarme pode ser suprimido com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 20

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Veja MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME e MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

3000 Parada de emergência

Definições: A solicitação de parada de emergência está ativa na interface NCK/PLC DB10 DBX56.1 (parada de emergência)

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Eliminar a causa da parada de emergência e confirmá-la através da interface PLC/NCK DB10 DBX56.2 (confirmação de parada de emergência).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4000 [Canal %1:] Dado de máquina %2 [%3] contém lacuna na atribuição dos eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD

Definições: A atribuição de um eixo de máquina a um canal através do dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED tem de ocorrer sem lacunas. Durante a partida do sistema (Power On) as lacunas são reconhecidas e exibidas como alarme.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. As entradas para os índices dos eixos de máquina utilizados no canal devem ser contíguos na tabela MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED sem lacunas. Lacunas na atribuição de eixos de canal devem ser habilitadas através do MD11640 $MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4001 [Canal %1:] Eixo %2 definido por mais que um canal, via dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Índice: Número do eixo da máquina
%3 = String: Valor do MD

Definições: No dado de máquina específico do canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [CHn, AXm]=x (n ... número do canal, m ... número do eixo do canal, x ... número do eixo da máquina) um eixo da máquina foi atribuído a vários canais, sem que tenha sido definido um canal mestre para este eixo.
Normalmente, não faz sentido atribuir um eixo de uma máquina a vários canais. Em casos excepcionais pode ser efetuada uma parametrização múltipla se for definido um canal mestre para esse eixo. A configuração dos canais pode ser efetuada de acordo com as necessidades do programa de usinagem, por meio de uma palavra-chave (ainda a ser definido em uma versão posterior do produto).

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Definir um canal mestre para os eixos, que devem ser utilizados alternadamente em um ou em outro canal pelo programa de usinagem, no dado de máquina específico do eixo MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ... número do eixo da máquina, n ... número do canal).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4002 [Canal %1:] Dado de máquina %2[%3] contém um eixo não definido no canal

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: Apenas os eixos ativados no canal pelo MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m podem ser declarados como eixos geométricos, eixos de transformação ou eixos de orientação no MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. Isso aplica-se também ao MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES. (gx:Índice do eixo geométrico, kx: índice do eixo de canal, k: nº do eixo do canal, m: N.º do eixo de usinagem).
Especificação dos eixos geométricos para os eixos de canal
MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (inclui n° de eixo de canal k):
- Índice do eixo geométrico: 0, 1º canal: 1, 2º canal: 1
- Índice do eixo geométrico: 1, 1º canal: 2, 2º canal: 0
- Índice do eixo geométrico: 2, 1º canal: 3, 2º canal: 3
MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED (incluir eixo de usinagem n° m):
- Índice do eixo de canal: 0, 1º canal: 1, 2º canal: 4
- Índice do eixo de canal: 1, 1º canal: 2, 2º canal: 5
- Índice do eixo de canal: 2, 1º canal: 3, 2º canal: 6
- Índice do eixo de canal: 3, 1º canal: 7, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 4, 1º canal: 8, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 5, 1º canal: 0, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 6, 1º canal: 0, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 7, 1º canal: 0, 2º canal: 0

Reação:
NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Corrigir
- MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB
- MD24... $MC_TRAFO_AXES_IN_...
- - MD24... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_...
- MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES
- e/ou MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4003 Eixo %1 Atribuição de um canal mestre no dado de máquina %2 incorreta ou ausente

Parâmetros:
%1 = Eixo
%2 = String: Valor do MD

Definições: Para algumas aplicações, é comum operar um eixo em vários canais (eixo C ou fuso em único fuso ou máquinas com carros duplos).
Os eixos de máquina que são definidos através do MD específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED em vários canais, devem ser atribuídos a um canal mestre com o MD específico de eixo MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.
Para eixos que são ativados em um único canal, o número deste canal ou zero deve ser inserido como canal mestre.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. MD 20070: Corrigir $MC_AXCONF_MACHAX_USED e/ou MD30550: $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4004 [Canal %1:] Dado de máquina %2 eixo %3 definido várias vezes como eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = índice de eixo

Definições: Um eixo pode ser definido como eixo geométrico apenas uma vez.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4005 [Canal %1:] Número máximo de eixos foi excedido. Limite %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = limite máximo para o número de eixos em um canal

Definições: O dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED define quais os eixos de máquina que podem ser utilizados neste canal. Assim se especifica também o número de eixos ativos no canal. Este limite superior foi excedido. Nota: devido a lacunas entre os eixos de canal, alguns índices de MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED podem ficar sendo não utilizados e não são considerados assim como eixo ativo do canal.
Exemplo:
- CHANDATA(2)
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[0] = 7
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[1] = 8
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[2] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[3] = 3
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[4] = 2
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[5] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[6] = 1
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[7] = 0
Este canal utiliza os cinco eixos de máquina 1, 2, 3, 8, 7. Ele possui 5 eixos ativos de canal.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4006 O número máximo de eixos ativáveis foi excedido (limite %1)

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Definições: A soma dos dois dados de opção $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM e $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM não pode exceder o número máximo de eixos no sistema

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. A soma dos dois dados de opção $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM e $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM não pode exceder o número máximo de eixos (em função da configuração).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4007 Eixo %1 configuração incorreta de uma NCU mestre no dado de máquina %2

Parâmetros: %1 = Eixo
%2 = String: Valor do MD

Definições: Os eixos de máquina que podem ser ativados em várias NCKs através de MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB, deverão ser configurados a uma NCU mestre, em MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU. Para os eixos configurados em apenas uma NCU, o número desta NCU ou zero deverá ser programado como NCU máster. Uma configuração pode somente ser feita via MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU se o eixo de máquina estiver endereçado via canal (MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED+ MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB).

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU e/ou MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4009 Dado de máquina %1%2 contém valor inválido.

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Série: especificação adicional possível

Definições: Um valor foi especificado acima ou abaixo da faixa de valor ou valor-limite de uma variável, dados de máquina ou uma função.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar o valor correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4010 Dado de máquina %1[%2] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Definições: Na definição de nomes nas tabelas NCK (arrays) para: eixos da máquina, ângulo Euler, vetores de sentido, vetores normais, parâmetros de interpolação e coordenadas de ponto intermediário foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
- O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica (840D: 1-99)
- O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas quaisquer, mas não com o caractere $ (reservado para variável de sistema).
- O identificador não deve ser uma palavra chave da linguagem NC (ex: POSA).

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.Introduzir os valores para os nomes definidos pelo usuário, com sintaxe correta, nos MDs relacionados na sequência.
- Eixos da máquina: MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
- Ângulos euler: MD10620 $MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB
- Vetores de normal:MD10630 $MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
- Vetores de direção: MD10640 $MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB
- Parâmetros de interpolação: MD10650 $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB
- Coordenadas de pontos intermediários: MD10660 $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4011 [Canal %1:] Dado de máquina %2[%3] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: Na definição de nomes nas tabelas específicas de canais para eixos geométricos e eixos de canal foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
- O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica.
- O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas quaisquer, mas não com o caractere $ (reservado para variável de sistema).
- O identificador não pode ser uma palavra-chave da linguagem NC (p. ex. SPOS).

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Aplicação correta da sintaxe para nomes de utilização definida no MD indicado
- Eixos geométricos: MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
- Eixos de canal: MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4012 Dado de máquina %1[%2] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Definições: O Valor selecionado não é válido. Valores válidos são:
- AX1 - AXn: denominação dos eixos de máquina
- N1AX1 - NnAXm: denominação de eixos de link (NCU + eixo de máquina). Somente ocorre em configuração nível 'NCU-Link'!
- C1S1 - CnSm: denominação de eixos de container (container + lugar de container). Apenas para configuração nível 'eixos de container'.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilizar denominação corretas

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4013 Configuração incorreta do NCU-Link pelo dado de máquina %1 = %2, na NCU_1 = %3

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array
%3 = valor do MD da NCU mestre

Definições: Na NCU local foi detectada uma configuração de módulo link diferente da mestre NCU do NCU-cluster. Através da configuração do módulo Link é determinado o padrão de tempo de sistema, a velocidade de comunicação em bauds e a repetição de telegramas máxima possível.
Para tal, utilizam-se os seguintes dados de máquina:
- SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO,
- IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
- LINK_RETRY_CTR,
- LINK_BAUDRATE_SWITCH,
- SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Estes dados de máquina devem conter o mesmo valor em todas as NCUs.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Os dados de máquina necessários para a configuração do módulo Link devem ser idênticos em todas as NCUs do cluster.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4014 Eixo %1 definido várias vezes em %2

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = cadeia: dado de máquina

Definições: Aqui um eixo foi parametrizado várias vezes.
O eixo pode ser:
- um eixo de máquina
- um eixo link
- um eixo em um lugar de container

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir a parametrização dos eixos.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4015 Contentor de eixo %1, localização %2, localização %3 mista de fuso e eixo.

Parâmetros: %1 = número do container de eixos
%2 = localização no container de eixos
%3 = localização no container de eixos

Definições: Um contentor de eixo pode conter apenas fusos (35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX != 0) ou apenas eixos (35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX == 0). Operação mista não é possível. No entanto, fusos podem movimentar-se em modo eixo.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Dado de máquina 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX deve ser != 0 ou == 0 para todos os eixos/fusos em um contentor de eixos.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4016 Eixo %1 já utilizado pela NCU %2

Parâmetros: %1 = índice do eixo de máquina
%2 = número da NCU

Definições: Procurou-se aplicar, a um eixo, valores comando de várias NCU's. Ocorre apenas no sistema de NCU-Link.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir a parametrização dos eixos.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4017 Container de eixos %1, lugar %2 já utilizado pela NCU %3

Parâmetros: %1 = número do container de eixos
%2 = localização no container de eixos
%3 = número da NCU

Definições: Foi feita uma referencia múltipla ao lugar no container de eixos através da tabela lógica de eixos (MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB). Em NCU-Link a referência múltipla pode ser originada também por uma outra NCU do mesmo grupo.
Exemplo: O container1 lugar1 foi incorretamente referenciado duas vezes
- $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[0] = CT1_SL1
- $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[6] = CT1_SL1

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Atribuição correta e completa dos lugares no container. Verifique os dados de máquina para a configuração da tabela de eixos lógicos (MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4018 Container de eixos %1, posição %2 não é utilizado por nenhum canal

Parâmetros: %1 = número do container de eixos
%2 = localização no container de eixos

Definições: O lugar no container não é parametrizado por nenhum canal.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Atribuição correta e completa dos lugares de container. Verificar os dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4019 O avanço do contentor de eixos %1 até o estado atual %3 do eixo/fuso %4 no canal %2 não é permitido

Parâmetros: %1 = número do container de eixos
%2 = Canal número
%3 = Estado atual
%4 = eixo/fuso

Definições: Este erro somente ocorre com o avanço direto do contentor. No avanço direto do contentor deve ser ativado apenas um canal do comando de linguagem NC para o avanço do contentor. Para garantir isso, todos os demais canais deverão estar em estado de Reset ou os eixos não podem ser movimentados neste momento.
Para o NCU-Link a condição mencionada acima é aplicada para todos os canais do grupo de NCUs.
Atual estado:
- 1: Interpolador ativo para um eixo do contentor de eixos
- 2: Fuso girando para NCUs de diferente ciclo IPO
- 3: New-Config ativo
- 4: O eixo AXCT é um eixo/fuso mestre ativo
- 5: A medição está ativa para o eixo AXCT
- 6: Movimento sobreposto ativo para eixo AXCT
- 7: O eixo AXCT é um eixo/fuso escravo ativo
- 8: Solicitação de PLC ativa para eixo AXCT
- 9: O deslocamento de ponto zero externo está ativo para o eixo AXCT

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser interrompido com Reset, assim como todos os outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4020 Identificador %1 utilizado várias vezes no dado de máquina %2

Parâmetros: %1 = String: Identificador
%2 = String: Valor do MD

Definições: Na determinação dos nomes nas tabelas NCK (Arrays) para: eixos de máquinas, ângulos de euler, vetores de direção, vetores normais, parâmetros de interpolação e coordenadas de pontos intermediários, foi utilizado um nome, que já existe no comando.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Selecionar uma sequência de caracteres, que ainda não tenha sido usada no sistema, para o identificador ser introduzido (no máx. 32 caracteres)

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4021 [Canal %1:] Identificador %2 utilizado várias vezes no dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Identificador
%3 = String: Valor do MD

Definições: Na determinação do nome nas tabelas dos canais para eixos geométricos e eixos de canal, foi utilizado um identificador, que já existe no comando.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Selecionar uma sequência de caracteres, que ainda não tenha sido usada no sistema, para o identificador ser introduzido (no máx. 32 caracteres)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4022 [Canal %1:] Eixo %2: Ativação de contentor de eixo %3 não permitida: desl. pto. zero ext. ativo.

Parâmetros: %1 = canal
%2 = eixo/fuso
%3 = número do container de eixos

Definições: A ativação do posicionamento do container de eixos não é possível, está ativo um deslocamento externo de zero.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser cancelado com Reset, o deslocamento externo de zero deve ser desativado antes de ser ativado o container de eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4023 Posicionamento do container de eixos %1 não é permitido, container de eixos %2 está a posicionar

Parâmetros: %1 = Container de eixos.
%2 = Container de eixos.

Definições: Somente um container de eixos pode estar girando ao mesmo tempo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Cancelar o programa mediante RESET, ou sincronizar a execução de programa (NCUs, canais) de forma a que esteja ativo, ao mesmo tempo, apenas um container de eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4024 Configuração de eixo inválida devido à falta de dados de máquina para o container de eixos

Parâmetros:
%1 = número da NCU
%2 = número do container de eixos

Definições: Não se conseguiu criar a configuração de eixo devido à falta de dados de máquina para o container de eixos. Este erro só pode surgir em consequência de erros na comunicação. A falha de comunicação deverá ser indicada adicionalmente por outros alarmes.

Reação:
NC não está pronto.
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Eliminar os problemas na comunicação de Link (ver demais mensagens de alarme presentes)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4025 [Canal %1:] Eixo %2: Ativação de contentor de eixo %3 não permitida: Master-Slave ativo.

Parâmetros:
%1 = canal
%2 = eixo/fuso
%3 = número do container de eixos

Definições: A ativação do posicionamento do container de eixos não é possível, porque está ativo um acoplamento Mestre-Escravo.

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Cancelar o programa com RESET. Se necessário, desconectar o acoplamento Mestre-Escravo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4026 Dado de máquina %1[%2], eixo Link NC%3_AX%4 não é utilizado por nenhum canal

Parâmetros:
%1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array
%3 = número da NCU
%4 = número do eixo de máquina

Definições: O eixo Link não está sendo parametrizado por nenhum canal.

Reação:
NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir e completar a parametrização lógica dos eixos. Verificar os dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4027 Atenção: O MD %1 foi alterado também para os outros eixos do container de eixos %2

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = número do container de eixos

Definições: Mensagem para o usuário de que a alteração do dado de máquina do eixo foi efetuada também para todos os outros eixos do mesmo container de eixos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: nenhuma

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4028 Atenção: Os dados de máquinas dos eixos nos containeres de eixos foram adaptados

Definições: Mensagem para o usuário de que foram adaptados os dados de máquina dos eixos nos containeres de eixos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: nenhuma

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4029 Atenção: Na próxima inicialização serão adaptados os dados de máquinas de eixos no container de eixos %1

Parâmetros: %1 = número do container de eixos

Definições: Mensagem para o usuário de que os dados de máquina dos eixos no container de eixos serão adaptados na próxima inicialização. Um container de eixos possibilita qualquer troca de eixos entre canais e entre NCUs. A fim de possibilitar esta troca sem quaisquer conflitos, os eixos devem mostrar, dentro do mesmo container de eixos, um comportamento semelhante. O primeiro eixo no container de eixos determina os dados de máquina que devem ser iguais também para os outros eixos do container de eixos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: nenhuma

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4030 [Canal %1:] Identificador ausente no dado de máquina %2[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: De acordo com a configuração de eixo nos dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB, espera-se um identificador de eixo para o dado de máquina exibido.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado.
Verifique a configuração de eixos e insira o identificador ausente no MD ou, se o eixo não deveria existir, especifique para este eixo de canal o eixo de máquina 0 nos dado de máquina específicos de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED. Caso se trate de um eixo geométrico, que não deve ser utilizado (isso aplica-se somente para usinagem de 2 eixos, por exemplo, tornos), deve-se introduzir eixo de canal 0 adicionalmente no dado específico do canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB..$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4031 [Canal %1:] Eixo Link %2 definido para vários canais no dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Índice: número de eixo para a parametrização de eixos lógico
%3 = String: Valor do MD

Definições: Ocorre somente no sistema Link da NCU. O eixo referido foi definido, no dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED, várias vezes ou em vários canais. Se quiser defini-lo em vários canais deverá atribuir ao eixo em questão, através do dado de máquina MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, um canal mestre. Este erro só pode ocorrer se no caso de um eixo Link NCU. A causa para esta definição errada também pode ser a falha da comunicação NCU-Link. A falha da comunicação Link deverá ser indicada adicionalmente por outros alarmes.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED ou atribuir um canal mestre. No caso de falha da comunicação Link deverá primeiro se eliminar estas causas de erro.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4032 [Canal %1:] Identificador incorreto para eixo de faceamento %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD

Definições: De acordo com a configuração de eixo no MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES ou MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF espera-se, na posição indicada, um identificador de eixo de faciamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Completar o identificador correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4033 Atenção: Comunicação NCU-Link ainda não pôde ser estabelecida

Definições: Não se conseguiu estabelecer a comunicação NCU-Link , devido a outros alarmes devido a outros alarmes presentes. Este é o caso, por exemplo, se na partida o sistema reconhecer e modificar tempos de ciclos incorretos (ver alarme 4110).

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique e elimine os outros alarmes e reinicialize o NC.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4034 Eixo Link local %1 não permitido devido a diferentes ciclos de interpolação = %2/%3

Parâmetros:
%1 = nome do eixo
%2 = ciclo de interpolação local
%3 = ciclo de interpolação máx.

Definições: Eixos Link locais só são permitidos na NCU se o ciclo de interpolação configurado corresponder ao ciclo de interpolação mais lento da união de NCUs.

Reação:
NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Remover o eixo link local (ver MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB e MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1) ou adaptar o ciclo de interpolação. (MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4035 Ciclo de interpolação da NCU%1 = %2 incompatível com NCU%3 = %4

Parâmetros:
%1 = NCU_número1
%2 = valor do MD da NCU_número1
%3 = NCU_número2 (com o ciclo de interpolação mais lento)
%4 = valor do MD da NCU_número2

Definições: Surgirá apenas em sistemas de link de NCU. Os ciclos de interpolação das NCUs referidas no alarme não se adaptam. O ciclo de interpolação mais lento numa união NCU-Link deve ser um múltiplo inteiro de todos os outros ciclos de interpolação projetados.

Reação:
NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configurar, de forma adequada, MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO em todas as NCUs da união Link.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4036 Configuração NCU link incorreta pelo MD %1

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: Somente ocorrerá com sistemas NCU link. Diferentes tempos de ciclos de interpolação e de controle de posicionamento foram ajustados nas NCUs do grupo de link. Isso somente será permitido se a função FAST-IPO-LINK in MD18780 $MN_MM_NCU_LINK_MASK for ativada.
Cuidado: Para fins de diagnóstico, dois alarmes adicionais são apresentados juntos com este alarme.
- 1° Parâmetro: Tempo do controle de posicionamento ou do ciclo IPO desta NCU.
- 2° Parâmetro: Tempo do controle de posicionamento ou do ciclo IPO de outra NCU.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Ativar a função FAST-IPO-LINK no MD18780 $MN_MM_NCU_LINK_MASK
- Ou não programe valores diferentes para o ciclo de controle de posicionamento ou para o ciclo IPO nas NCUs (Veja MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO e MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4037 O avanço do contentor de eixos %1 no atual estado do canal %2 não é permitido

Parâmetros: %1 = número do container de eixos
%2 = Canal número

Definições: Este erro somente ocorre com o avanço direto do contentor. No avanço direto do contentor deve ser ativado apenas um canal do comando de linguagem NC para o avanço do contentor. Para garantir isso, todos os demais canais deverão estar em estado de Reset.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser interrompido com Reset, assim como todos os outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4038 Container de eixos %1: avançamento no estado atual da NCU %2 não é permitido

Parâmetros: %1 = número do container de eixos
%2 = número da NCU

Definições: Este erro somente ocorre com o avanço direto do contentor. No avanço direto do contentor deve ser ativado apenas um canal do comando de linguagem NC para o avanço do contentor. Para garantir isso, todos os demais canais deverão estar em estado de Reset.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser interrompido com Reset, assim como todos os outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4039 [canal %1:] : O avanço do contentor de eixos %2 não é permitido: o canal não possui nenhum eixo de contentor

Parâmetros: %1 = canal
%2 = número do container de eixos

Definições: Este erro somente ocorre com o avanço direto do contentor. A solicitação para a rotação direta do contentor de eixos somente pode ser realizada em um canal com os eixos do contentor

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser cancelado com Reset. Ativar a rotação direta do contentor em um canal com eixos do contentor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4040 [Canal %1:] Identificador de eixo %2 inconsistente em relação ao dado de máquina %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = String: identificador de eixo
%3 = String: Valor do MD
%4 = Não há eixos de canal suficiente digitados no MD exibido.

Definições: A utilização do identificador de eixo indicado no MD exibido não é consistente com a configuração de eixo do canal especificado nos MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Somente com a ativação do ciclo compilador 'OEM transformation': Quantidade insuficiente de eixos e canais introduzidos no dado de máquina mencionado no alarme.

Reação:
NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor informe pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar e corrigir o identificador utilizado nos MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB e/ou MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB.
Somente com o compilador de ciclo ativo 'OEM transformation': Em adição ao MDs indicados, verifique e corrija MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] da transformação OEM ativada por meio do manual 'Description of Functions'.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4045 [Canal %1:] Conflito entre o dado de máquina %2 e o dado de máquina %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Valor do MD

Definições: A utilização do dado de máquina %2 gera um conflito com o dado de máquina %3

Reação:
NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir a utilização dos dados de máquina especificados.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4050 Identificador de código NC %1 não pode ser reconfigurados no %2

Parâmetros:
%1 = String: identificador antigo
%2 = String: identificador novo

Definições: A renomeação de um código NC não foi possível por causa de um dos seguintes motivos:
- o antigo identificador nem existe mais
- o novo identificador está compreendido em outra faixa de tipos.

	Códigos de NC e palavras-chave podem ser reconfigurada através de dados de máquina, a menos que não saiam da faixa de tipos definida. Tipo 1: Códigos G "reais": G02, G17, G33, G64, ... Tipo 2: Códigos G nomeados: ASPLINE, BRISK, TRANS, ... Tipo 3: Endereços ajustáveis: X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ...
Reação:	NC não está pronto. Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme.
Correção:	Favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o dado de máquina MD10712 $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB (nível de proteção 1). A lista deve ser elaborada da seguinte forma. Endereço par: para identificadores alteráveis. Endereço ímpar: Novo Identificador p.ex.:$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = 'ROT' $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = ' ' cancela a função ROT do comando
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

4060 Os dados de máquina standard foram carregados (%1, %2, %3, %4)

Parâmetros:	%1 = Identificador 1 %2 = Identificador 2 %3 = Identificador 3 %4 = Identificador 4
Definições:	Os MD's standard foram carregados devido - um cold start o qual foi solicitado ou - a tensão do buffer MD falhou, ou - uma inicialização foi solicitada para o carregamento dos dados de máquina padrão (MD11200 $MN_INIT_MD).
Reação:	Visualização de alarme.
Correção:	Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Após o carregamento automático do MD standard, os MD específicos da máquina têm de ser introduzidos/carregados.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4062 A cópia de backup foi carregada

Definições:	Os dados do usuário salvos em memória flash foram carregados para a memória SRAM.
Reação:	Visualização de alarme.
Correção:	Carregar novamente dados específicos da máquina, se necessário.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4065 Memória buffer foi restaurada do disco rígido (possível perda de dados !)

Definições:	Os dados de usuário do NC e os dados retentores de PLC são armazenados na memória estática (SRAM). Uma possível inconsistência foi detectada nesta memória durante o aumento do controle. Uma memória estática foi inicializada com a última cópia de backup. As mudanças feitas desde a última atualização da cópia do backup na memória estática foram perdidas. Uma possível razão para a inconsistência de dados poderia ser que o tempo de backup foi excedido. Observe o tempo ON exigido do controle específico no seu guia de comissionamento.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Execute um POWER ON reset.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4070 Dados de máquina normativos alterado.

Definições: O comando utiliza medidas internas físicas (mm, grau, s, para trajetória, velocidades, acelerações, entre outros). Durante a programação ou salvamento de dados alguns destes valores são introduzidos ou enviados utilizando diferentes unidades (rev./min, m/s2, etc.).
A conversão é feita com fatores de escala que podem ser introduzidos (MD específico de sistema - Array MD10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF USER_DEF[n] (n ... número de índice 0 - 10), quando o respectivo bit da máscara seja colocado em '1'.
Caso o bit da máscara esteja com o valor '0', o cálculo do valor de medida efetua-se com os fatores standard internos.
Os seguintes dados de máquina influenciam o valor de medida de outros MD:
MD10220: $MN_SCALING_USER_DEF_MASK
MD10230: $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF
MD10240: $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC
MD10250: $MN_SCALING_VALUE_INCH
MD30300: $MA_IS_ROT_AX
Após uma alteração destes dados, uma inicialização da NCK tem que ser executada. Somente após é que a introdução dos dados dependentes é executada corretamente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Caso o alarme tenha sido indicado após o carregamento de um arquivo MD consistente em si, o carregamento tem de ser repetido com uma nova inicialização da NC. (O arquivo contém dados de máquina dependente de fatores de escala, que devem ser assumidos com uma nova inicialização).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4071 Verificar a posição do encoder

Definições: Foi alterado um dado de máquina que tem influência no valor da posição de um encoder absoluto. Verificar os valores de posição.
Para encoders absolutos:
O ajuste do encoder foi alterado, a referência da máquina da posição de eixo pode estar alterada, verificar o ajuste do encoder.
Outros encoders:
O ponto de referência da posição do eixo foi alterada, verificar o processo de referenciamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4073 Funções de ciclos compilados definem o número de dado de máquina %1 várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do dado de máquina

Definições: Este alarme só pode surgir na colocação em funcionamento de funções de ciclos compilados. Duas aplicações de ciclos compilados diferentes utilizam o mesmo número de dado de máquina. O dado de máquina definido duas vezes é deslocado para um números livre superior a 64000.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O erro não tem consequências para a operabilidade dos dados de máquina e a função da aplicação de ciclo de compilação. Para chegar a acordo com a documentação dos dados de máquina dos ciclos compilados, deverá entrar em contato com o fornecedor do ciclo de compilação. O erro só pode ser eliminado por uma modificação do software pelo fornecedor.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4075 Dado de máquina %1 (e eventualmente outros) não foi alterado -nível de acesso %2 necessário

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Nível de proteção do MD contra escrita

Definições: No processamento de um arquivo TOA ou na introdução de dados de máquina do programa de usinagem, ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando. O respectivo dado não foi alterado, e o processamento do programa continua. Este alarme é colocado somente quando a violação de acesso é detectada pela primeira vez.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor informar pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o nível de acesso adequado através da chave do comando ou introduzir a senha de acesso ou apagar os respectivos dados da máquina do programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4076 %1 dados de máquina não podem ser alterados com o nível de acesso %2

Parâmetros: %1 = Número do MD
%2 = Nível de acesso programado

Definições: No processamento de um arquivo TOA ou quando escrevendo dados do programa de usinagem, ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando. O respectivo dado não foi alterado, e o processamento do programa seguiu sem interrupção. Este alarme é enviado com o reconhecimento do alarme 4075. Só pode ser cancelado através do Power-On.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Favor informar pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o nível de acesso adequado através da chave do comando ou introduzir a senha de acesso ou apagar os respectivos dados da máquina do programa de usinagem.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4077 Valor novo %1 do MD %2 não foi colocado. Exige %3 bytes a mais de memória %4

Parâmetros: %1 = valor novo do dado de máquina
%2 = número do dado de máquina
%3 = quantidade dos bytes exigidos a mais
%4 = tipo de memória

Definições: Foi feita uma tentativa de atribuir com um novo valor o dado de máquina mencionado para configuração da memória. A alteração não será executada, pois a conseqüência desta seria apagar a memória do usuário. Então a alteração exige mais memória de usuário do que existe disponível.
O terceiro parâmetro indica o número de bytes que excedeu a memória máxima de usuário.
O quarto parâmetro indica o tipo da respectiva memória que teve seu limite excedido.
- "D" indica uma memória de usuário dinâmica e sem buffer (ali estão, por exemplo, as variáveis LUD e definido o tamanho de memória IPO). O tamanho deste tipo de memória é determinado pela atual configuração de memória e pelo valor do MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC.
- "S" indica uma memória de usuário estática e com buffer (ali normalmente estão os programas de peça, mas também os dados de correção, parâmetros R e dados de ferramentas). Este tipo de memória é determinado pela atual configuração de memória e pelo valor de MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED.

- "iS" indica uma memória de usuário estática e interna e com buffer. Este tipo de memória é determinado pela atual configuração da memória (não pode ser configurada). Algumas poucas funções de NCK utilizam esta memória.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se a alteração foi acidental, então pode-se simplesmente prosseguir. O alarme não possui nenhum efeito negativo. A solução depende do direito de acesso e da atual configuração da memória do NCK:
- a alteração desejada não é possível desta forma -> tentar novamente com um valor menor. Neste caso observar se o valor do número de bytes é alterado.
- É possível expandir a memória? Esta possibilidade depende do modelo empregado. (Não é possível se o parâmetro 4 for igual a "iS").
- A memória de usuário NCK pode estar configurada menor do que o possível. Com o direito de acesso correspondente é possível alterar os dados de máquina (veja acima).
- Se o parâmetro 4 for igual a "iS" e nenhuma ação de sincronização for utilizada, então pode-se definir MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[2] = 0. Caso contrário a desejada alteração de dados de máquina não poderá ser feita.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4080 Configuração incorreta para o eixo de indexação no MD %1

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: A configuração de uma tabela de posições para um eixo de indexação está incorreta ou o conteúdo da tabela de posições contém um erro ou o comprimento da tabela de posições foi parametrizado com 0.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Dependendo do tipo de erro, são indicados 3 identificadores MD.
1. MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB: O erro encontra-se na atribuição múltipla de uma tabela de posições MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) nos eixos de diversos tipos (eixos lineares e circulares).
2. MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2: O conteúdo da tabela relacionada está incorreto.
- As posições indicadas têm de ser ordenadas de acordo com o tamanho crescente.
- Uma determinada posição não pode ser colocada repetidamente.
- Caso a tabela seja atribuída a um ou mais eixos modulares, o conteúdo deve encontrar-se apenas no intervalo 0 até <360 graus.
3. MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 ou MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2:O comprimento da tabela n de posições apresentada foi estipulado com 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4082 [canal %1:] valor inválido no dado de máquina %2%3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Índice de campo do MD

Definições: Foi especificado um valor que excede a faixa permitida ou limite de valor para a variável, dado de máquina ou função.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar o valor correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4090 Quantidade excessiva de erros na inicialização

Definições: Durante a inicialização do NC ocorreram mais que <n> erros.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar corretamente os dados de máquina

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4100 Tempo de ciclo do sistema corrigido para acionamento digital

Definições: MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME (ciclo básico de sistema) e/ou MD10080 $MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO (fator de divisão do ciclo de controle de posição para coleta de valores atuais) foram corrigidos.
O novo valor do ciclo básico de sistema pode ser consultado no MD 10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.
Para PROFIdrive:
O ciclo de amostragem ao qual o acionamento digital é sincronizado (ciclo básico do acionamento) é definido principalmente pelas pré-definições de ciclo do projeto Step7 (principalmente o rastreamento de ciclo de PROFIBUS e PROFINET).
Um fator de divisão de ciclo adicional e independente para a coleta de valores reais não será necessário (isto é, normalmente aplica-se o MD 10080 $MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO = 1).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não é necessária nenhuma medida de correção. A indicação de alarme não pode ser apagada com Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4110 Ciclo IPO alterado para %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo IPO)

Definições: O divisor de ciclo IPO estava ajustado em um valor que não era um múltiplo inteiro do divisor de ciclo de controle de posição. O divisor (MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO) foi aumentado.
Para PROFIBUS/PROFINET: O MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4111 Ciclo PLC ampliado para %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: O divisor de ciclo PLC estava ajustado em um valor que não era um múltiplo inteiro do divisor de ciclo IPO. O divisor (MD10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO) foi aumentado.
Para PROFIBUS/PROFINET: O MD10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: MD10074 $MN_PLC_IPO_TIME_RATIO foi modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4112 Ciclo Servo ampliado em %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do Servo)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O MD10060 $POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4113 Ciclo Sysclock ampliado em %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME foi modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4114 Erro no ciclo DP do SDB

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O ciclo DP no SDB está com erro e não pode ser ajustado. É ajustado o valor default do MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o SDB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4115 Comunicação da taxa de tempo para IPO alterada para %1

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: O valor do dado de máquina MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Isto pode ocorrer se o valor do dado de máquina for menor que um e o tempo então calculado não for múltiplo do ciclo do controle de posicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Por favor verifique para se assegurar que o valor calculado está correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4150 [Canal %1:] Configurada uma chamada de subprograma inválida via funções M

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Os dados de máquina MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] ou MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contém dados configurados incorretamente: uma função M, que foi reservada pelo sistema e não pode ser substituída por uma chamada de subprograma, foi especificada em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE para a configuração da chamada de um subprograma via função M:

- M0 a M5,
- M17,M30,
- M19, M40 a M45,
- Função M para a comutação modo fuso/eixo segundo MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (padrão: M70),
- Funções M para corte/punsionamento segundo configuração de MD26008 $MC_NIBBLE_PUNCH_CODE caso foram ativadas por MD26012 $MC_PUNCHNIB_ACTIVATION.
- Adicionalmente M96 a M99 com linguagem externa aplicada (MD18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE)

O dado de máquina MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contém um índice de campo inválido para MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]. Atualmente, os valores 0 à 9 são permitidos. Os dados de máquina afetados são programados com o valor -1. Isto desativa a função.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configurar a função M em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] com uma função M não ocupada pelo sistema ou um índice array no MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4152 Conf. ilegal da função 'visual. de bloco com valores absolutos'

Definições: A função "visualização de bloco com valores absolutos" foi ilegalmente parametrizada:
- Um comprimento ilegal de bloco foi programado com MD28400 $MC_MM_ABSBLOCK:

Durante a inicialização, o dado de máquina será verificado sobre as seguintes faixas de valores:
0, 1, 128 a 512
- Uma faixa inválida de visualização foi programada com MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[].

Durante a inicialização, os seguintes dados de máquina serão verificados sobre os limites superior e inferior:
    0 <= MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] <= 8
    0 <= MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] <= (MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + MD28070$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP).
Alarme 4152 é emitido se os valores forem violados.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Ajuste os limites de comprimento / visualização com valores permitidos.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4160 [Canal %1:] Definido valor inválido de função M para a comutação do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: No dado de máquina MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR, definição do valor da função M para a comutação do fuso ao modo de eixo, foi declarada uma função M que reservada pelo sistema e não pode ser utilizada para a esta tarefa (M1 a M5, M17, M30, M40 a M45).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Colocar no dado de máquina MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR uma função M não ocupada pelo sistema (M1 a M5, M17, M30, M40 a M45).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4170 Função M inválida declarada para sincronização de canais

Definições: Um número M entre 0 e 99 foi definido no dado de máquina MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN ou MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX para a configuração da faixa de número M para a sincronização de canal no modo ISO2/3, ou o dado de máquina MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX é menor que MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique os dados de máquina MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN e MD10802$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4180 Função M inválida declarada para liberar ASUP

Definições: Um número de função M inválido foi definido para ativar ASUP. Um número M ilegal foi definido no dado de máquina MD10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT ou no MD10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT para a configuração da faixa de números M para ativar/desativar a interrupção do programa.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique os dados de máquina MD10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT e MD10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4181 [Canal %1:] Definição inválida de um número de função M auxiliar

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Para a configuração de uma nova, pré-definida função M, um número foi indicado no dado de máquina MD22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou MD22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE que já esta ocupado pelo sistema e não pode ser utilizado (M0 to M5, M17, M30, M40 to M45).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Defina uma função M que não esteja sendo utilizada pelo sistema (M1 to M5, M17, M30, M40 to M45)no dado de máquina MD22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou MD22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4182 [Canal %1:] Número de função auxiliar M no %2%3, reset dos dados de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = se necessário, índice MD

Definições: No dado de máquina especificado, um número foi especificado para a configuração de função M que já é ocupado pelo sistema e não pode ser utilizado para parametrização. (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 e também M98, M99 com uso do dialeto ISO). O valor programado pelo usuário foi alterado ao valor padrão pelo sistema.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configure uma função M no dado de máquina especificado, o qual não está ocupado pelo sistema (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 e também M98, M99 como código ISO).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4183 [Canal %1:] Número ,função auxiliar M numero %2 usada em multiplicidade (%3 e %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da função auxiliar M
%3 = Identificador do dado de máquina
%4 = Identificador do dado de máquina

Definições: No dado de máquina especificado, o mesmo número foi utilizado mais de uma vez para a configuração de uma função M.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique o dado de máquina especificado e crie atribuições únicas para as funções M.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4184 [Canal %1:] Função auxiliar pré-definida inválida %2[%3], MD resetado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = identificador dos dados da máquina
%3 = se necessário, índice MD

Definições: No dado de máquina especificado foi inserida incorretamente uma configuração de uma função auxiliar.
O valor utilizado pelo usuário foi resetado pelo sistema ao valor default

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configurar um valor válido no dado de máquina especificado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4185 [Canal %1:] Configuração inválida de uma função auxiliar %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = tipo da função auxiliar
%3 = extensão
%4 = valor da função auxiliar

Definições: A configuração de uma função auxiliar está errada.
As funções auxiliares pré-definidas não podem ser reconfiguradas por funções auxiliares definidas pelo usuário.
Vide:
MD22010 $MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n]
MD22020 $MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[n]
MD22030 $MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[n]
MD22035 $MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[n]

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reconfigurar a função auxiliar

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4200 [Canal %1:] Eixo geométrico %2 não pode ser declarado como eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Os eixos geométricos representam um sistema de coordenadas cartesianas, no qual a declaração de um eixo geométrico como eixo circular conduz a um conflito de definição.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de manutenção autorizado.
Remover a declaração de eixo rotativo deste eixo de máquina.
Para este objetivo, o índice do eixo geométrico referido no alarme deve ser determinado por meio do dado de máquina específico de canal MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. O número do eixo de canal é armazenado com o mesmo índice no MD específico de canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. O número de eixo de canal menos 1 fornece o índice do eixo de canal sobre o qual o número do eixo de máquina é encontrado no dado de máquina específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4210 [Canal %1:] Eixo geométrico %2 não pode ser declarado como eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Se um eixo de máquina é para ser operado como um fuso, este eixo de máquina deve ser declarado como eixo rotativo.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Colocar a declaração dos eixos circulares para este eixo de máquina no MD específico de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4215 [Canal %1:] Fuso %2 Falta declaração de eixo modular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um fuso necessita ser declarado como eixo modular (Posições em [graus]).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
Colocar o MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4220 [Canal %1:] Fuso %2 declarado várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O número do fuso foi declarado repetidamente no canal.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
No MD de eixo MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX é declarado o número do fuso. Pode-se ver através do índice do eixo de máquina em que canal é atribuído este eixo de máquina/fuso. (O número de eixo de máquina encontra-se no MD de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4225 [Canal %1:] Eixo %2 Falta declaração de eixo circular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo, Número de eixo

Definições: Um eixo modular necessita ser declarado como eixo circular (Posição em [graus]).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
Colocar o MD30300 $MA_IS_ROT_AX.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4230 [Canal %1:] Não é possível alteração de dados externa na atual situação do canal

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Não é permitida a alteração deste dado em quanto o programa de usinagem estiver sendo executado. (ex.: Dados do usuário para limitação da área de trabalho ou para avanço de teste).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado deve ser alterado antes da inicialização do programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4240 Excedeu o tempo do ciclo IPO ou do ciclo do controlador de posição, IP %1

Parâmetros: %1 = Local do programa

Definições: As configurações dos ciclos de interpolação e de posição foram alteradas antes da última inicialização, sendo que agora se tem pouco tempo de cálculo disponível para as respectivas operações cíclicas.
O alarme é desencadeado imediatamente após a inicialização quando houver pouco tempo para uma operação, mesmo quando os eixos estiverem parados ou quando o programa NC não tenha sido iniciado. A operação também pode estourar logo após a chamada de funções aritméticas NC durante o processamento do programa.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Tome muito cuidado na otimização dos tempos de ciclo MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO e/ou MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO.
O teste deve ser efetuado com um programa NC que apresente a maior carga possível. Por uma questão de segurança, os tempos determinados devem conter uma margem de segurança de 15 - 25%.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4250 A funcionalidade FastPlcCom não está disponível

Definições: Com este alarme é indicado que o PLC não disponibiliza nenhuma funcionalidade FastPlcCom no start-up, mesmo que esta é solicitada pela NCK

Reação: Visualização de alarme.

Correção: .Fazer o update do PLC com a funcionalidade FastPlcCom ou desativação da funcionalidade FastPlcCom através dos dados NCK da máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4252 Erro de leitura PLCIO: %1

Parâmetros: %1 = Código de erro PLCIO

Definições: Este alarme indica que ocorreu um erro de leitura do PLCIO com o auxílio da funcionalidade FastPlcCom
- O hardware de PLC não existe.
- Transmissão de dados incorreta.
- Funcionalidade já é utilizada pela 'função tecnológica'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados da máquina MD10394 $MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN / MD10395 $MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN.
Verificar a configuração de hardware do PLC.
Verificar se 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4254 Erro de escrita PLCIO: %1

Parâmetros: %1 = Código de erro PLCIO

Definições: Com este alarme é indicado que ocorreu um erro de escrita no PLCIO com o auxílio da funcionalidade FastPlcCom
- O hardware de PLC não existe.
- Transmissão de dados incorreta.
- 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados de máquina MD10396 $MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT / MD10397 $MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT.
- Verificar a configuração de hardware do PLC
Verificar se 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4260 Dado de máquina %1 ilegal

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: O par de cames selecionados não foi ativado pelo MD10450 $MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB, ou foram selecionados vários pares de cames.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Ativar par de cames ou selecionar apenas um par de cames.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4270 Dado de máquina %1 se refere ao byte inativo %2 de entrada e saída da NCK

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice

Definições: O dado de máquina indicado atribuiu a uma função NC um byte de entrada/saída digital ou uma entrada/saída analógica cujo processamento não foi ativado.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Corrigir o dado de máquina. Ativar através do MD, as necessárias entradas e saídas:
MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
A ativação de entradas e saídas rápidas não requer que o respectivo hardware exista no comando. Todas as funções que utilizam entradas e saídas rápidas, podem também ser utilizadas pelo PLC, modificando/alterando via interface VDI.
Entradas e saídas ativadas aumentam a utilização de tempo de cálculo do ciclo Ipo porque a manipulação de sinais do PLC é cíclica. Nota: Desativar todas as entradas e saídas que não estão em uso.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4275 Dados de máquina %1 e %2 se referem ao mesmo byte de saída NCK N.º. %3

Parâmetros:
%1 = String: Valor do MD
%2 = String: Valor do MD
%3 = N.º. da Saída

Definições: Os dados de máquina indicados atribuem duas funções NC a mesma saída digital/análoga.

Reação:
NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir a dado de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4280 Byte de configuração NCK de entrada e saída no MD %1[%2] não está compatível com a capacidade do HW

Parâmetros:
%1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Definições: Na inicialização, o módulo de entrada/saída configurado não foi encontrado no slot definido.

Reação:
NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW, ou corrigir MD, se for necessário.
Nota: A monitoração da configuração de HW é executada independentemente do número de entradas e saídas ativadas (MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS, MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4282 O hardware das saídas externas NCK foram

Definições: Várias saídas foram configuradas no mesmo byte de hardware.

Reação:
NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Alterar os dados de máquina MD10368 $MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT ou MD10364 $MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4285 Erro no bloco terminal %1, código de erro %2

Parâmetros:
%1 = Número do bloco terminal (1 ... 4)
%2 = Código de erro

Definições:

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4290 Monitoração de sinal de vida: local bus P não está vivo

Definições: O computador COM tem que alterar em todos os ciclos-SERVO o sinal de funcionamento no P-Bus local. A monitoração de alteração ocorre a cada ciclo IPO. Caso o sinal de funcionamento não tenha sido alterado, este alarme é ativado.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4291 Módulo no bus P local encaixe %1 códigos de erro: %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do slot
%2 = Código de erro
%3 = Código de erro
%4 = Código de erro

Definições: O módulo no slot indicado apresenta um alarme de diagnóstico. A referência do código de erro indicado se encontra na documentação AS300.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4300 Declaração no dado de máquina %1 para eixo %2 não permitida.

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo não pode ser operado como eixo de posicionamento concorrente,
p. ex. porque o eixo é um eixo escravo em um grupo Gantry fechado ou a ser fechado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Reset o MD30450 $MA_IS_CONCURRENT_POS_AX do eixo informado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4310 Não é permitida declaração no MD %1 índice %2

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Definições: O valor do dado de máquina deve ser escrito em ordem ascendente.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o dado de máquina.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4320 Eixo %1 função %2 %3 e %4 não permitida

Parâmetros: %1 = String: identificador de eixo
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Bit
%4 = String: Valor do MD

Definições: As funções declaradas pelos dados especificados da máquina não podem ser ativados simultaneamente para um eixo.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Desativar uma das duas funções.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4334 [Canal %1:] A entrada da correção fina no parâmetro %2 do porta-ferramenta orientável %3 é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Parâmetro inválido do porta-ferramenta orientável
%3 = Número do porta-ferramenta orientável

Definições: O valor máximo válido numa correção fina de um porta-ferramenta orientável, é limitado pelo dado de máquina MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN para grandezas lineares e pelo dado de máquina MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT para grandezas rotativas. O alarme somente ocorre quando o dado de ajuste SD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION for diferente de zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Inserir valor válido de correção fina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4336 [Canal %1:] O porta-ferramenta orientável No. %2 para transformação de orientação %3 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do porta-ferramenta orientável
%3 = Número da transformação da orientação com que o porta-ferramenta deverá ser parametrizado

Definições: O porta-ferramenta orientável e seus dados que deverão parametrizar a transformação da orientação (veja o dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO5_TCARR_NO_...) não existe.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Especificar um número de porta-ferramenta válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4338 [Canal %1:] Tipo de transformação inválido '%2' no toolcarrier %3 para transformador de orientação %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = tipo de transformador
%3 = Número do porta-ferramenta orientável
%4 = Número da transformação da orientação com que o porta-ferramenta deverá ser parametrizado

Definições: Os parâmetros da transformação da orientação são assumidos dos dados de um porta-ferramenta orientável. Este porta-ferramenta orientável contém um tipo de transformação inválido. (válidos são os tipos T, P e M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Inserir um tipo de transformação válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4340 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de transformação inválido na transformação No. %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da transformação

Definições: Um número inválido, ou seja, indefinido, foi especificado em um dos dados de máquina $MC_TRAFO_TYPE_.... Este alarme também soa se um certo tipo de transformação for impossível somente no tipo de controle utilizado (por exemplo, transformação de cinco eixos).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Inserir um tipo de transformação válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4341 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum bloco de dados para a transformação No. %3 está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da transformação

Definições: Para cada grupo similar de transformação (p. ex. transformações de orientação, Transmit, Tracyl etc.) somente está disponível uma quantidade limitada de blocos de dados de máquina (normalmente 2). Se for tentado ajustar mais transformações em um grupo, será emitido este alarme.

Exemplo:
São permitidas duas transformações de orientação. Nos dados da máquina temos por exemplo:
TRAFO_TYPE_1 = 16 ; 1. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_2 = 33 ; 2. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_3 = 256 ; 1. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3. transformação de orientação ==> Esta entrada causa o alarme

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Especificar dados de máquina válidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4342 [Canal %1:] Dados de máquina inválidos para a transformação geral de 5 eixos, erro n.° %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Tipo de erro.

Definições: Os dados de máquina, que descrevem os sentidos dos eixos e a orientação básica ou os eixos de entrada na transformação geral de 5 eixos, são inválidos. O parâmetro de erro indicado descreve mais detalhadamente a causa do alarme:
- 1: O primeiro eixo (MD2.... $MC_TRAFO5_AXIS1_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0)
- 2: O segundo eixo (MD2.... $MC_TRAFO5_AXIS2_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0)
- 3: A orientação básica (MD2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) não foi definida (todas três entradas do vetor são 0)
- 4: O primeiro e o segundo eixo são (quase) paralelos
- 5: Com MD2.... $MC_TRAFO_TYPE_ = 56 (ferramenta rotativa e peça rotativa) não existe nenhuma transformação de 4 eixos, por exemplo, sempre devem haver 2 eixos rotativos. (veja o MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_...)
- 6: O terceiro eixo (MD2.... TRAFO5$MC_TRAFO5_AXIS3_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 6 eixos)
- 7: O vetor normal de ferramenta (MD2.... TRAFO6$MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 6 eixos)
- 8: A orientação básica de ferramenta (MD2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) e o vetor normal de ferramenta (MD2.... $MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) são (quase) paralelos (transformação de 6 eixos)
- 9: O primeiro eixo externo (MD2.... $MC_TRAFO7_EXT_AXIS1_*) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 7 eixos)
-10: Tipo inválido de transformação (MD2.... $MC_TRAFO_TYPE_...). Para a transformação genérica de 7 eixos foi especificado um tipo de transformação diferente de 24.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Introduzir dados de máquina válidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4343 [Canal %1:] Tentou-se alterar dados de máquina de uma transformação ativa.

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Tentou-se alterar os dados de máquina de uma transformação ativa e ativá-los mediante RESET ou NEWCONFIG.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Introduzir dados de máquina válidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4344 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 definido em $NK_NAME[%4] não está disponível no canal atual.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Índice do elemento da cadeia

Definições: Na cadeia de elementos específicos um dado de máquina foi indicado como não disponível no canal atual na seleção de transformação. Isto significa que este eixo está relacionado a outro canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Especificar os eixos disponíveis no canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4345 [Canal %1:] Parametrização incorreta na cadeia de transformação n.° %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da transformação

Definições: Uma transformação encadeada foi incorretamente parametrizada (MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 ou MD24996 $MC_TRACON_CHAIN_2). São possíveis as seguintes causas de erro: A lista das transformações a encadear começa por 0 (Exige-se pelo menos um registro diferente de zero)
- A lista de transformações a serem encadeadas inicia-se com 0 (pelo menos uma entrada diferente de zero é necessário)
- A lista das transformações a serem encadeadas contém o número de uma transformação não existente.
- O número de uma transformação na lista é superior ou igual ao número da transformação encadeada. Exemplo: A transformação em cascata é a quarta transformação no sistema,ex: MD24400 $MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Nesta condição, pode-se inscrever na lista correspondente apenas os valores 1, 2 ou 3 (p.ex. MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1[...]).
- A parametrização da cadeia é inválida. Atualmente, aplicam-se as seguintes limitações:Podem estar encadeadas, no máximo, duas transformações. A primeira transformação tem de ser uma transformação de orientação, transmit, transformação periférica de curva ou de eixo inclinado. A segunda transformação tem de ser a transformação de eixo inclinado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Colocar uma cadeia de transformações válida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4346 [Canal %1:] Parametrização inválida de eixo geométrico no dado de máquina %2[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do dado de máquina
%3 = Número da transformação

Definições: O dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_... contém uma entrada inválida. Possíveis causas de erro:
- O registro reporta-se a um eixo de canal não existente
- O registro é zero (nenhum eixo) apesar da transformação precisar do eixo em questão como eixo geométrico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir a entrada no MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_ ou MD2... $MC_TRAFO_AXES_IN_

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4347 [Canal %1:] Atribuição incorreta de um eixo de canal no dado de máquina %2[%3]

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do dado de máquina
%3 = Número da transformação

Definições: O dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_... contém um registro inválido. São possíveis as seguintes causas de erro:
- A entrada refere-se à um eixo de canal inexistente.
- A entrada é zero (nenhum eixo), mesmo que a transformação necessite do eixo referido como eixo de canal.
- Na transformação de 7 eixos foi especificado mais do que um eixo externo no MD2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_...

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir a entrada no MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_...

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4348 [Canal %1:] Bloco %2 Erro de configuração%6 na transformação $NT_NAME[%5] = '%3'.

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome dos dados de transformação gravados
%4 = Índice do registro de dados de transformação| número do erro

Definições: O conjunto de dados de transformação está incorreto. A causa do erro é definida detalhadamente pelo seguinte número do erro:
- 1. O tipo do transformador é conhecido, ou seja, $NT_TRAFO_TYPE[n] contém um nome inválido.
- 2. A cinemática da máquina não foi definida ainda, ou seja, nem $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] e $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] existe uma referência a um elemento de cadeia cinemática na descrição cinemática da máquina.
- 3. O elemento de cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] não tem conexão com o elemento raiz.
- 4. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] não tem conexão com o elemento raiz.
- 5. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 8. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 9. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_REF_ELEM[n] não foi encontrado.
- 10. O eixo de rotação definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,0] não foi encontrado em quaisquer uma das cadeias cinemáticas relevantes.
- 11. O eixo de rotação definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,1] não foi encontrado em quaisquer uma das cadeias cinemáticas relevantes.
- 12. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,2] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 20. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,0] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 21. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,1] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 22. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,2] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 30. A orientação-base não foi definida, ou seja, todos os três componentes do $NT_BASE_ORIENT[n, 0..2] são zero.

- 31. A orientação do vetor normal não foi definida, isto é todos os três componentes do $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2] são zero.
- 32. Os vetores para definição da orientação-base ($NT_BASE_ORIENT[n, 0..2]) e o vetor de base normal ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2]) são paralelos.
- 40. O primeiro e o segundo eixo de orientação de uma transformação de orientação são paralelos.
- 41. O segundo e o terceiro eixo de orientação de uma transformação de orientação são paralelos.
- 42. Nenhum eixo de orientação foi definido (uma transformação de orientação requer pelo menos um eixo de orientação).
- 43. Transformação de orientação de 3 eixos inválida: os eixos de orientação não são verticais ao plano criado pelos dois eixos geométricos.
- 50. Menos que dois eixos geométricos são definidos para uma transformação de orientação ou uma transformação de eixos inclinados.
- 51. Nem todos os três eixos geométricos foram definidos para uma transformação de orientação com mais de um eixo de orientação.
- 60. Eixos geométricos 1 e 2 são paralelos.
- 61. Eixos geométricos 1 e 3 são paralelos.
- 62. Eixos geométricos 2 e 3 são paralelos.
- 65. Os 3 eixos geométricos estão em um plano.
- 100. O número máximo de elementos de cinemática (total de eixos lineares, eixos rotativos e elementos constantes) foi excedido. A sequência de elementos constantes em uma cadeia não interrompida por um eixo conta como apenas um elemento.
  Um máximo de 15 elementos cinemáticos são permitidos para uma transformação de orientação.
- 101. O número máximo de eixos rotativos em uma cadeia cinemática para a definição de uma transformação foi excedido.
- 103. O número máximo de elementos em uma definição de uma cadeia cinemática para todas as ferramentas foi excedido.
- 104. O número máximo de elementos em uma definição de uma cadeia cinemática para a área de trabalho foi excedido.
  No máximo 6 eixos rotativos são permitidos para uma transformação de orientação.
- 10000. Eixos rotativos redundantes inválidos. Apenas um eixo redundante é permitido para transformação de orientação. Esse eixo rotativo deve ser o primeiro eixo de uma cadeia cinemática.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Definir gravação de dados de transformação válida

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4349 [Cl %1:]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de transformações já ativas

Definições: Qualquer transformação cinemática no NCK requer um espaço de memória definido. Caso MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS não for zero, isto indica quantas transformações cinemáticas são permitidas a serem ativas no NCK ao mesmo tempo.
Caso MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS igual à zero, o número máximo de transformações cinemáticas que estão ativas ao mesmo tempo, é determinada automaticamente (vinte vezes o número dos canais existentes).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Incrementar o valor de MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

4350 [Canal %1:] Identificador de eixo %2 dado de máquina %3 inconsistente com o dado de máquina %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: identificador de eixo
%3 = String: Valor do MD
%4 = String: Valor do MD

Definições: Foi definido como parâmetro inicial para um eixo o dado de máquina MD32420 $MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE (limitação de solavanco) e MD35240 $MA_ACCEL_TYPE_DRIVE (redução de aceleração).
Ambas as funções não podem, ser ativadas ao mesmo tempo para um eixo.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe a área de service autorizada. Retornar MD32420 $MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE ou MD35240 $MA_ACCEL_TYPE_DRIVE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4400 Alteração do dado de máquina causará reorganização da memória volátil (Art %1), (perda de dados!) - %2

Parâmetros: %1 = Tipo de memória
%2 = Identificador MD, caso solicitado

Definições: Foi alterado um dado de máquina que reconfigura a memória volátil. Uma inicialização NCK com o dado alterado provocará a reorganização da memória volátil, perdendo-se, assim, todos os dados voláteis do usuário (programa de peças, dados de ferramentas, GUD, SSFK, ...).
Significado do 1º parâmetro
0x00 memória volátil (interna)
0x01 memória volátil

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso o comando contenha dados do usuário que não foram salvos, será necessário salvá-los antes da próxima reinicialização NCK. Corrigindo-se o dado manualmente com o valor contido antes da última inicialização, pode-se evitar a reorganização da memória.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

4402 %1 provocou reset dos dados de máquina

Parâmetros: %1 = Dado de máquina

Definições: Se este dado de máquina for ativado, os valores atuais dos dados de máquina serão sobrescritos pelos valores standard na próxima inicialização. Sob certas circunstâncias, isto pode causar perda de dados (mesmo na memória mantida por bateria).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Caso o comando contenha dados do usuário que não foram salvos, será necessário salvá-los antes da próxima reinicialização NCK. Corrigindo-se o dado manualmente com o valor contido antes da última inicialização, pode-se evitar a reorganização da memória.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

4502 [Canal %1:] Anacronismo: %2(%3) -> %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Valor do MD
%4 = String: Valor do MD

Definições: O comportamento do reset dos grupos G 6 e 8 foram previamente definidos MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK Bit4 e Bit5. Estes parâmetros são agora definidos em MD20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.
A fim de poder tratar, de forma compatível, back-ups de dados 'antigos', retiram-se os valores 'antigos' do MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e coloca-se no MD20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4503 [Unidade TO %1:] H-número %2 usado duplamente ou mais. Dado de máquina não está setado.

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Número H

Definições: Este erro pode somente ocorrer quando MD10880 $MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM= 1 ou 2. O Power ON efetiva o dado de máquina MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 em zero. Com a verificação do gerenciamento de dados após Power ON, foi encontrado que diferentes corretores da mesma unidade TO têm o mesmo número H. O MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 permanece em 1 e não é incluso no gerenciamento de dados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Os números H devem ser especificados somente uma vez dentro de uma unidade TO. Então pode-se definir o bit de máquina MD10890, $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 = 0 e realizar uma reinicialização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4600 Tipo de manivela inválido para manivela %1

Parâmetros: %1 = Nônio número

Definições: O tipo de manivela (segmento de hardware) requisitado pelo dado de máquina MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT para a %1ª manivela é inválido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar um tipo válido para a respectiva manivela através do dado de máquina MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4610 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: Apenas para SINUMERIK840D e SINUMERIK840DI:
O módulo de manivela requisitado pelo dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela não está disponível para sistemas 840D. Um sistema 840D sempre é visto como um módulo. Por isso que para as manivelas conectadas diretamente nos sistemas 840D sempre deverá ser ajustado MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4611 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Definições: Apenas para SINUMERIK840D e SINUMERIK840DI:
A entrada de manivela requisitada pelo dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para sistemas 8xxD. Em sistemas 840D podem ser conectadas diretamente até 2 ou 3 manivelas:

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4620 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: O módulo de manivela eletrônica solicitado pelo MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela eletrônica não está disponível para sistemas 802D sl, 828D sl e 808D. Os sistemas 802D sl, 828D sl e 808D sempre são vistos como um módulo. Por isso que para manivelas eletrônicas conectadas diretamente sempre deve-se configurar o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 para a respectiva manivela.
Para sistemas 840D sl deve-se controlar o MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4621 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Definições: A entrada de manivela eletrônica solicitada pelo MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela eletrônica não está disponível para sistemas 802D sl, 828D sl e 808D. Para sistemas 802D sl, 828D sl e 808D podem ser conectadas 2 manivelas eletrônicas, no máximo.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar o MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT na entrada permitida para a respectiva manivela eletrônica.
Para sistemas 840D sl deve-se controlar o MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4630 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A referência necessária para a configuração de manivelas PROFIBUS no $MN_HANDWHEEL_MODULE em uma respectiva entrada no array de dados de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não está disponível.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE de modo que exista uma referência válida para uma entrada no array de dado de máquina MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[].

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4631 Slot de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Slot de manivela

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O slot de manivela requisitado pelo dado de máquina $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para manivelas PROFIBUS.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar para a respectiva manivela PROFIBUS o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para o slot permitido.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4632 Endereço lógico básico da manivela PROFIBUS para a manivela %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nônio número

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico básico indexado através do dado de máquina $MN_HANDWHEEL_MODULE do slot de manivela PROFIBUS no array de dado de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar se o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE da respectiva manivela está correto. Verificar se o endereço lógico básico indexado da manivela PROFIBUS no array de dado de máquina MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS está correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4640 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: Apenas para ETHERNET:
O módulo de manivela requisitado pelo dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela não está disponível para manivelas ETHERNET. Para a configuração de manivelas ETHERNET sempre deve-se ajustar o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4641 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Definições: Apenas para ETHERNET:
A entrada de manivela requisitada pelo dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para manivelas ETHERNET. Podem ser configuradas no máximo 6 manivelas.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4700 Módulo I/O PROFIBUS: Não foi encontrado o endereço lógico do campo Slot / I/O %1.

Parâmetros: %1 = Endereço de campo

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico de campo Slot / I/O no dado de máquina MD10500 $MN_DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN com o campo Slot / I/O indicado não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificação do endereço de campo Slot / I/O na configuração (STEP 7, config. de HW).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4702 Módulo I/O PROFIBUS: Não foi encontrado o endereço lógico do campo Slot / I/O %1.

Parâmetros: %1 = Endereço de campo

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico de campo Slot / I/O no dado de máquina MD10506 $MN_DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT com o índice de campo Slot / I/O indicado não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificação do endereço de campo Slot / I/O na configuração (STEP 7, config. de HW).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

5000 Tarefa de comunicação não é executada %1

Parâmetros: %1 = Referência para tais recursos não estão mais disponíveis.

Definições: A requisição de comunicação (troca de dados entre NCK e HMI p. ex.: carregamento de um programa de peças NC) não pode ser executado devido à falta de memória. Razão: existem muitos comandos de comunicação em paralelo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Reduzir o número de tarefas de comunicação paralelas ao tempo ou aumentar o MD10134 $MN_MM_NUM_MMC_UNITS
- Reiniciar a tarefa de comunicação.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Nenhuma medida de solução possível - a operação que gerou a mensagem de erro deve ser repetida. A exibição do alarme é cancelada com Cancel.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6000 Memória reorganizada com os dados de máquina Standard

Definições: O gerenciamento de memórias não pôde realizar a distribuição da memória de usuário do NC com os valores disponíveis nos dados de máquina, visto que a memória total está disponível apenas como memória dinâmica e estática para o usuário NC (p. ex. para definições de macros, variáveis de usuário, número de correções de ferramentas, número de diretórios e arquivos, etc.) e por isso ela é insuficiente.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Redefinia uma nova estrutura da memória de NC!
Um determinado MD para atribuição de memória de usuário NC não pode ser considerado como causa do alarme. Por isso que o MD que dispara o alarme deve ser definido com base nos valores default nos dados de máquina através da alteração passo a passo da distribuição de memórias específica do usuário.
Na maioria das vezes não é apenas um único MD que foi definido muito grande. Por isso que se recomenda a redução da área de memória em vários MD's em uma determinada porcentagem.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

6010 [Canal %1:] Bloco de dados %2 não foi criado, ou foi apenas parcialmente, código de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (nome do bloco)
%3 = Código de erro interno

Definições: O gerenciamento de arquivos detectou um erro durante a inicialização. O módulo de dados mencionado eventualmente não foi criado. O número de erro informa sobre o tipo do caso de erro. Se o número de erro for > 100000, indica um erro de sistema que não pode ser solucionado. Caso contrário, a área de memória de usuário foi projetada muito pequena. Neste caso os números de erro (de usuário) possuem o seguinte significado:
- Número de erro 1: espaço de memória insuficiente
- Número de erro 2: número máximo de ícones possíveis foi excedido
- Número de erro 3: índice 1 fora da faixa de valores válida
- Número de erro 4: nome já existe no canal
- Número de erro 5: nome já existe no NCK

Se o alarme ocorre após o emprego dos programas de ciclos, definições de macro ou definições de dados globais de usuário (GUD), então os dados de máquina para a configuração da memória de usuário foram configurados incorretamente. Em todos demais casos as alterações de dados de máquina que estão corretos provocam erros na configuração da memória de usuário.
Os seguintes nomes de módulo (2º parâmetro) são conhecidos no NCK (todos módulos de sistema e de dados de usuário; normalmente somente os problemas nos módulos de dados de usuário podem ser solucionados pelo usuário):
- _N_NC_OPT - sistema interno: Dados opcionais, NCK global
- _N_NC_SEA - sistema interno: Dados opcionais, NCK global
- _N_NC_TEA - sistema interno: Dados de máquina, NCK global
- _N_NC_CEC - sistema interno: 'compensação de erro cruzado'
- _N_NC_PRO - sistema interno: Áreas de proteção, NCK global
- _N_NC_GD1 - usuário: 1º módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD2 - usuário: 2º módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD3 - usuário: 3º módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD4 - usuário: 4º módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, NCK global
- _N_NC_GD5 - usuário: 5º módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, NCK global
- _N_NC_GD6 - usuário: 6º módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, NCK global
- _N_NC_GD7 - usuário: 7º módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, NCK global
- _N_NC_GD8 - usuário: 8º módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, NCK global
- _N_NC_GD9 - usuário: 9º módulo GUD determinado pelo _N_GUD9_DEF, NCK global
- _N_NC_MAC - usuário: Definições de macro
- _N_NC_FUN - sistema interno: funções pré-definidas e procedimentos, NCK global
- _N_CHc_OPT - sistema interno: Dados opcionais, específicos de canal

- _N_CHc_SEA - sistema interno: Dados de ajuste, específicos de canal
- _N_CHc_TEA - sistema interno: Dados de máquina, específicos de canal
- _N_CHc_PRO - sistema interno: Áreas de proteção, específicos de canal
- _N_CHc_UFR - sistema interno: Frames, específicos de canal
- _N_CHc_RPA- sistema interno: Parâmetros aritméticos, específicos de canal
- _N_CHc_GD1 - usuário: 1º módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD2 - usuário: 2º módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD3 - usuário: 3º módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD4 - usuário: 4º módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD5 - usuário: 5º módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD6 - usuário: 6º módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD7 - usuário: 7º módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD8 - usuário: 8º módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD9 - usuário: 9º módulo GUD determinado pelo _N_GUD9_DEF, específico de canal
- _N_AXa_OPT - sistema interno: Dados opcionais, axial
- _N_AXa_SEA - sistema interno: Dados de ajuste, axial
- _N_AXa_TEA - sistema interno: Dados de máquina, axial
- _N_AXa_EEC - sistema interno: Dados de correção de erro de passo do fuso, axial
- _N_AXa_QEC - sistema interno: Dados de correção de erro de quadrante, axial
- _N_TOt_TOC - sistema interno: Dados de porta-ferramenta, específico de TOA
- _N_TOt_TOA - sistema interno: Dados de ferramenta, específico de TOA
- _N_TOt_TMA - sistema interno: Dados de magazine, específico de TOA
- _N_NC_KIN - sistema interno: Dados para descrição de cadeias cinéticas, específico de NCK
- _N_NC_NPA - sistema interno: Dados para descrição de áreas 3D de proteção, específico de NCK
- _N_NC_TRA - sistema interno: Ajustes de dados de transformação, específico de NCK
- _N_NC_WAL - sistema interno: Dados para descrição da limitação da área de trabalho específica de coordenadas
- _N_COMPLETE_CYD - Sistema interno: ciclo e dados de máquina listados, NCK, canal, eixo específico

c = Número de canal
a = Número de eixo de máquina
t = Número de unidade TOA
Ainda existem outros módulos de dados de sistema com identificador.

Reação:
NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Corrigir dados de máquina ou cancelar as alterações efetuadas.
Por favor, informe o pessoal / departamento de manutenção autorizado. Para programas cíclicos existem dois dados de máquina determinantes:
- MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = número máximo de todos os programas cíclicos, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = número máximo de parâmetros definidos nos programas cíclicos, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.

(Ao alterar estes dados de máquina, a memória intermediária é mantida)
Para definições macros:
MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS = número máximo de as definições macros, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
(Ao alterar estes dados de máquina, a memória intermediária é mantida)
Para variáveis GUD vale:
- MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES = número máximo dos módulos GUD por área (NCK/canal) (Se quiser definir GD1, GD2, GD3, GD9, então, o valor tem de ser =9 e não, p.ex., =4)
- MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = número máximo de variáveis globais GUD da NCK,n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = número máximo de variáveis de GUD específicas de canal n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM= valor total memória de GUD. Soma de todas as variáveis, n.º de erro = 1 indica que este valor é muito pequeno.

Continuação do programa:
Desligue e ligue novamente o comando.

6020 Dados de máquina foram alterados - memória foi reorganizada

Definições: Os dados da máquina que definem a alocação da memória de usuário NC foram alterados. O gerenciador de dados reestrutura a memória de acordo com os dados alterados na máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não é necessária nenhuma medida de correção. Introduzir novamente todo os dados do usuário necessários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6030 O limite de memória de usuário foi reconfigurado

Definições: O gerenciamento de dados verifica durante a inicialização as memórias físicas de usuário existentes. (DRAM, DPRAM e SRAM) através dos valores dos dados de máquina de sistema MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, MD18220 $MN_MM_USER_MEM_DPR e MD18230 $MN_MM_USERMEM_BUFFERED-USERMEM_BUFFERED.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não é necessária nenhuma medida de correção. O novo valor máximo permitido pode ser lido a partir do dado de máquina reduzido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6035 Em vez de %1 kb o sistema tem somente %2 kb de memória livre do usuário do tipo '%3'

Parâmetros: %1 = Capacidade de memória livre em kb, definido pelo comando numérico
%2 = Capacidade máxima atual de memória livre em kb
%3 = Tipo de memória. 'D' = não mantida pela bateria, 'S' = mantida pela bateria

Definições: O alarme pode somente ocorrer após uma partida a frio (=NCK inicia com dados de máquina Standard). O alarme é somente informativo. Não há nenhuma interferência com qualquer função da NCK. É informado que a NCK possui menos memória livre de usuário do que a especificado pela Siemens para este tipo de comando. O valor atual de memória livre do usuário pode também ser pego do dado de máquina MD18050 $MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, MD18060 $MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC.
A Siemens fornece a NCK com valores standard de memória, que dependendo do modelo, possuem certo espaço de memória (livre) disponível para ajustes específicos da aplicação corrente. O valor original de fábrica do sistema NCK é tal que o alarme não ocorre com uma partida a frio.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Motivos para a mensagem
- A NCK contém softwares de ciclos compilados que utilizam um certo espaço de memória cujo valor desejado o hardware não pode fornecer.
- A NCK está rodando em um hardware que não é adequado para esta versão da NCK (p.ex.: uma que não contenha a capacidade de memória adequada).
- Se o aplicativo roda adequadamente com a memória de usuário livre restante (p.ex.: pode ser inicializado sem qualquer erro), a mensagem pode ser simplesmente ignorada.
- Se a aplicação atual não pode ser configurada devido a falta de capacidade de memória disponível, o ciclo compilado existente deve ser reduzido ou, se possível, o sistema deve ser atualizado com aumento do espaço de memória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6100 Erro ao construir %1, Código de erro %2 %3

Parâmetros: %1 = Nome simbólico.
%2 = Número do erro
%3 = Se necessário, identificador de erro interno

Definições: Um erro foi detectado durante a criação de dados de máquina de CC. O número do erro especifica o tipo do erro.
- Erro número 1: Quantidade de memória disponível insuficiente.
- Erro número 2: O símbolo já existe na NCK
- Erro número 3: O número máximo de símbolos possíveis foi ultrapassado
- Erro número 4: Prefixo do nome incorreto
- Erro número 5: Tamanho do vetor incorreto

Nota: outros erros deste tipo podem ter acontecido, mas não terem sido mostrados.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Erro número 1: A memória reservada pelo dado de máquina MD18238 $MN_MM_CC_MD_MEM_SIZE tem que ser aumentado. Se um erro ocorrer na carga de um arquivo, o dado de máquina tem que ser aumentado "manualmente". Para isto, edite o arquivo com "arcedit" ou sobrescreva o MD na tela de MD e previna o apagamento do dado de máquina durante escrita de arquivo (MMC: Programe Ask_for_CFG_RESET.INI = 1 em "dino.ini"). Veja também: Instruções de atualização P6.x.
- Erro número 2: Erro na combinação ou no recarregamento do ciclos compilados: Não ative ciclos compilados.
- Erro número 3: Erro na combinação ou no recarregamento dos ciclos compilados: Não ative os ciclos compilados.
- Erro número 4: Erro no ciclo compilado: Não ative o ciclo compilado.
- Erro número 5: Erro no ciclo compilado: Não ative o ciclo compilado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6200 Memória para CC-MD esgotada

Definições: A memória reservada para o salvamento dos dados de máquina para ciclos compilados está esgotada.
Alguns destes dados de máquina não puderam ser corretamente salvos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal autorizado / departamento de serviço.
Se o alarme for exibido na configuração de ciclos de compilação, isso pode ser compensada aumentando MD18238 $MN_MM_CC_MD_MEM_SIZE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6401 [Canal %1:] Troca de ferramentas não é possível: nenhum alojamento livre para ferramenta %2 no magazine %4.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Definições: A ferramenta não pode ser movimentada para o local do magazine de ferramentas selecionado. Não existe um local adequado para esta ferramenta. Um local adequado é indicado principalmente pelo status. O status tem que indicar se o local está livre, que não está bloqueado, reservado ou ocupado por uma ferramenta muito grande. Além disso é importante que o tipo da ferramenta corresponda com os tipos de lugares do magazine eventualmente livres. (Caso todos os locais do magazine, p.ex., sejam do tipo 'B' e todos estes lugares estejam livres, mas a ferramenta é do tipo 'A', então, esta ferramenta não pode ser colocada neste magazine.)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar se os dados de magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se há espaço no magazine para adicionar mais uma ferramenta; não pode ser devido aos procedimentos normais de operação.

- Verificar se tenha sido definida uma hierarquia de lugares, e se esta hierarquia p.ex. proíba a colocação de uma ferramenta do tipo 'A' num lugar livre do tipo 'B'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6402 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Magazine n. %2 não está disponível

Parâmetros:
%1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine

Definições: Não é possível a troca desejada de ferramentas. O magazine com o número indicado não está disponível.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
- Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se o magazine está conectado com o fuso desejado via uma relação de distância.
- O programa de PLC do usuário pode ter enviado dados incorretos para a NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6403 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Local no magazine %2 do magazine n. %3 não está disponível.

Parâmetros:
%1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine
%3 = Localização no magazine

Definições: A troca de ferramentas desejada não é possível. O local endereçado no magazine não existe.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
O programa de PLC do usuário pode ter enviado dados incorretos para a NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6404 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Ferramenta %2 ausente ou não está disponível

Parâmetros:
%1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)

Definições: A troca de ferramentas desejada não é possível. A ferramenta indicada não existe ou não pode ser utilizada.
A ferramenta não pode ser utilizada mesmo que seja parte de uma multitool que já esteja ativa com outra ferramenta, ou é parte de uma multitool que o estado é 'Troca ativa' em relação com outro porta-ferramenta.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
- Verificar se o programa de peça foi escrito corretamente.
- Verificar se os dados de ferramenta foram corretamente definidos.
- Verificar se existe uma ferramenta de reserva para a ferramenta indicada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6405 [Canal %1:] Comando %2 tem um parâmetro de PLC inválido de reconhecimento %3 valor %4

Parâmetros:
%1 = Identificação do canal
%2 = N.º. do comando
%3 = Parâmetro de confirmação CLP
%4 = Código do erro

Definições:
No atual contexto, o comando mencionado foi respondido pelo PLC com uma confirmação inválida. Para "Número de comando" foram definidas as seguintes associações:
1 Mover ferramenta, carregar ou descarregar magazine
2 Preparar troca de ferramentas
3 Executar troca de ferramentas
4 Preparar troca de ferramentas e executar com comando T
5 Preparar troca de ferramentas e executar com comando M
7 Encerrar comando de ferramenta interrompido
8 Verificar movimento de ferramenta com reserva
9 Verificar movimento de ferramenta
0 Confirmação de transporte
Os parâmetros 2 e 3 nomeiam o comando PLC e o número de estado da confirmação.
Exemplo: O parâmetro 4 da mensagem de alarme é = 10. Não foi definida a reserva de um alojamento intermediário para o movimento assíncrono de ferramenta. No exemplo dado o parâmetro é ignorado pelo NCK. Outras possíveis causas para o alarme: Não é possível executar a troca de ferramentas definida pelo comando. O alojamento de magazine mencionado no parâmetro reclamado não existe no magazine.
O 3º parâmetro - a identificação do erro - oferece uma descrição mais detalhada sobre o alarme. Significados:
- 0 = não definido
- 1 = estado não permitido no momento ou recepção de estado indefinido do PLC
- 2 = nº de aloj. de origem ou de destino não conhecido no magazine
- 3 = não definido
- 4 = nº de aloj. de origem ou de destino não é o destino final no comando de movimento de ferramenta
- 5 = não definido
- 6 = nº de aloj. de origem ou de destino não conhecido no magazine para troca de ferramentas
- 7 = comentário de PLC com dados inconsistentes: ou os endereços de magazines são inconsistentes no VDI ou o comando NCK difere da confirmação do PLC ou ambos
- 8 = comentário de PLC com dados inconsistentes: durante a rejeição a ferramenta rejeitada foi descarregada de forma assíncrona. O NCK não pode executar uma nova seleção.
- 9 = Comentário PLC com dados inconsistentes: os dados de confirmação de comando pretendem trazer uma ferramenta até um alojamento já ocupado por outra ferramenta.
- 10 = O movimento de ferramenta assíncrono com reserva somente foi definido para o movimento de um magazine para um alojamento intermediário.
- 11 = A ferramenta carregada é um Multitool. O PLC não deve confirmar a posição de Multitool predefinida pelo NCK com outro valor.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Comunicação PLC incorreta: corrigir o programa de PLC.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6406 [Canal %1:] Reconhecimento pelo PLC do comando %2 ausente

Parâmetros:
%1 = Identificação do canal
%2 = N.º. do comando

Definições:
Ainda falta um reconhecimento do PLC para a troca da ferramenta. Sem o reconhecimento do comando indicado a NCK não pode continuar a trabalhar. O possível valor do número de comando está descrito no alarme 6405.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Comunicação PLC incorreta: Corrigir o programa PLC.
- É possível tirar o NCK do estado de espera com o comando 7 de PLC.
Com isso o comando esperado será cancelado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6407 [Canal %1:] Ferramenta %2 não pode ser depositada no magazine %3 no local %4. Definição de magazine inválida!

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = Número do magazine
%4 = Localização no magazine

Definições: Uma solicitação de troca de ferramenta ou uma solicitação de verificação foi enviada para colocar a ferramenta em uma posição na qual não satisfaz as condições necessárias.
Seguintes causas de erros possíveis:
- O local está bloqueado ou não está livre!
- O tipo de ferramenta não combina com o tipo de local!
- A ferramenta é muito grande, locais contíguos estão ocupados!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6410 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de pré-aviso com D= %4

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Definições: Monitoração de ferramenta: Indicação de que o corretor de ferramenta D mencionado da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de pré-aviso. Se possível, o número D é indicado. Se não, o valor 0 é colocado no 4.° parâmetro.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso. O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).
Se ferramentas de reserva não forem utilizadas, a indicação do número duplo não tem importância. O alarme é ativado pela HMI PLC (= interface OPI). O contexto do canal não está definido, entretanto a unidade TO é indicada (ver MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6411 [Canal %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de pré-aviso com D= %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Definições: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste, atingiu o seu limite de pré-aviso. Se possível, o número D é indicado. Caso contrário o 4.° parâmetro conterá o valor 0.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso. O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).
Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.
O alarme é originado durante o processamento do programa NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6412 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de monitoração com D= %4

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Definições: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de monitoração. Se possível o valor do corretor D é indicado; nos outros casos o 4.° parâmetro conterá o valor 0.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso.
O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).
Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.
O alarme é ativado através da HMIu do PLC (= interface OPI). O contexto do canal não está definido, entretanto a unidade TO é especificada (ver MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6413 [Canal %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de monitoração com D= %4

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Definições: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de monitoração. Se possível o valor do corretor D é indicado; nos outros casos o 4.° parâmetro conterá o valor 0.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso.
O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).
Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.
O alarme é originado durante o processamento do programa NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas como informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6415 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 com n. de ângulo de corte %3 atingiu o limite de pré-aviso de ferramenta

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número do ângulo de corte.

Definições: Esta mensagem informa que ao menos um gume da ferramenta atingiu a monitoração de tempo ou por quantidade. O alarme foi ativado pela interface OPI (MMC, PLC). O contexto do canal não foi definido. A unidade do corretor de ferramenta foi especificada por esta razão.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6416 [Canal %1:] Ferramenta %2 com n. de ângulo de corte %3 atingiu limite de pré-aviso de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número do ângulo de corte.

Definições: Esta mensagem informa que ao menos um gume da ferramenta atingiu a monitoração de tempo ou por quantidade. O limite foi detectado no contexto do canal. O alarme foi originado durante a execução de um programa de NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6417 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 com n. de ângulo de corte %3 atingiu limite de monitoração de ferramenta

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número do ângulo de corte.

Definições: Indicação de que pelo menos um ângulo de corte da ferramenta monitorada por tempo ou por quantidade, atingiu o seu limite de monitoração. O alarme foi ativado através do interface do painel de operação (MMC, PLC). O contexto do canal não está definido, daí a indicação da unidade TO.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6418 [Canal %1:] Ferramenta %2 com n. de ângulo de corte %3 atingiu limite de monitoração de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número da ferramenta.

Definições: Indicação de que pelo menos um ângulo de corte da ferramenta monitorada por tempo ou por quantidade atingiu o limite de monitoração. O limite foi reconhecido no contexto do canal. O alarme foi ativado durante processamento do programa NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6421 [Canal %1:] Não é possível movimentar ferramenta. Não existe alojamento livre para ferramenta %2 no magazine %4.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. A ferramenta não pode ser movida para o magazine de ferramentas escolhido. Não existe local apropriado para esta ferramenta.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se os dados do magazine foram definidos corretamente. (exemplo: o magazine não deve estar desabilitado)
- Verificar se os dados de ferramenta estão definidos corretamente (por exemplo, o tipo do local da ferramenta deve combinar com os tipos de locais permitidos no magazine)
- Verifique se ainda há espaço no magazine para adicionar outra ferramenta;
- Verifique se uma hierarquia de tipos de locais está definida e se estiver, por exemplo, que não permita a inserção de uma ferramenta do tipo "A" em um local livre do tipo "B".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6422 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Magazine n. %2 não existente

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. O magazine indicado não existe.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Se o PLC enviou o comando para o movimento: verificar se o programa do PLC está correto.
- Se a MMC enviou o comando para o movimento: verificar se o comando da MMC foi programado com parâmetros corretos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6423 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Local %2 no magazine %3 não existe

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Localização no magazine
%3 = Número do magazine

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. O local do magazine escolhido não existe no magazine indicado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6424 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Ferramenta %2 não existe ou não pode ser utilizada

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)

Definições: O comando de movimento de ferramenta desejado - ativado pela HMI ou PLC - não é possível. O estado da ferramenta mencionada não permite o movimento da ferramenta. A ferramenta mencionada não está definida ou não está liberada para o comando.
A ferramenta especificada não pode ser movida quando for parte de uma multitool (apenas a multitool pode ser movida).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se o status da ferramenta 'sendo trocada' ('H20') está ativado. Se sim, o comando apropriado para troca deve primeiro ser completado pelo PLC. Então a ferramenta deve estar liberada para ser movida.
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos. O correto número T foi especificado?
- Verificar se o comando de movimento tenha sido corretamente parametrizado. A ferramenta desejada se encontra no local de busca? A posição de destino é adequada para receber a ferramenta?
- Verificar se a ferramenta já foi carregada (se o alarme ocorre durante o carregamento da ferramenta).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6425 [Canal %1:] A ferramenta %2 não pode ser depositada no magazine %3 no local %4. Definição do magazine não permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = Número do magazine
%4 = Localização no magazine

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. Uma solicitação de movimento foi enviada para depositar uma ferramenta em uma posição que não teve todos os requisitos necessários preenchidos para tal movimento.
Seguintes causas de erros:
- O local está bloqueado ou não está livre!
- O tipo de ferramenta não está de acordo com o tipo de local!
- A ferramenta é possivelmente muito grande e lugares contíguos estão ocupados!
- Se a operação for de carga/descarga, o tipo do local para esta operação deve ser 'Local de carregamento'.
- Se a operação for de carga/descarga, o magazine em questão está relacionado com o local de carga/descarga? Veja $TC_MDP1, $TC_MDP2.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se o magazine, devido as operações em curso, já não tenha mais lugar livre para receber mais uma ferramenta.
- Verificar se foi definida uma hierarquia de tipos de locais que proíba, p.ex., a colocação de uma ferramenta do tipo 'A' em um lugar livre do tipo 'B'.
- Verificar se o magazine em questão esteja relacionado com o local de carga/descarga ou se uma distância foi definida.

- Verificar se o tipo do local de carga/descarga seja um 'local de carregamento'.
Veja também $TC_MPP1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6430 Contador de peças: Estouro da tabela dos ângulos decorte monitorados.

Definições: Não é possível inserir mais dados de ângulo de cortes na tabela do contador de peças.
Pode ser inserido na tabela, a quantidade máxima de ângulos de corte, para o contador de peças, disponível na NCK. Quer dizer, o limite é alcançado quando cada ferramenta utiliza exatamente um ângulo de corte para a usinagem da peça.
Caso sejam usinadas várias peças simultaneamente em vários fusos, pode ser programado um valor de ângulos de corte total
MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA para todas as peças.
O alarme presente significa que ângulos de corte utilizados no momento, já não estão sendo monitorados pelo número de peças, até que a tabela seja esvaziada, p.ex. através do comando do NC SETPIECE, ou pela HMI, PLC (serviço PI).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - O contador do número de peças não foi decrementado? Neste caso, a instrução SETPIECE deve ser colocada no programa de usinagem, ou incrementar no programa do PLC o mesmo tipo de comando.
- Se o programa de peça ou o programa de PLC está correto, aumentar a memória para os ângulos de corte das ferramentas através do dado de máquina MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA (Possível apenas por pessoas com autorização de acesso)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6431 [Canal %1:] Bloco %2 função não permitida. Gerenciamento de ferramentas/ monitoração não está ativa

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Caso seja chamada uma função de gerenciamento de dados que não esteja disponível devido gerenciamento de ferramentas estar desligado. P.ex.: os comandos GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELT, TCA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
- Verifique a configuração NC! O gerenciamento de ferramentas é necessário, mas não está ativado?
- Se estiver sendo utilizado um programa de peças que foi criado para um NC admitindo-se a presença de gerenciamento de ferramenta e agora este programa esta sendo usado em um NC sem gerenciamento, isto não é possível. Deve-se utilizar o programa de peça no NC apropriado, ou corrigir o programa.
- Ativar o gerenciamento de ferramentas colocando os dados de máquina correspondentes. Veja MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK.
- Verifique se a opção necessária para tal está configurada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6432 Função não executável. Não existe nenhuma ferramenta definida para o fuso.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Ao se executar uma operação que pressupõe que uma ferramenta se encontre alocada no fuso. Tal função pode ser, p.ex., a monitoração por número de peças.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Selecionar outra função, selecionar outro fuso, introduzir uma ferramenta no fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6433 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não está disponível com gerenciamento de ferramentas.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: A variável de sistema referida em %3 não está disponível com o gerenciamento de ferramentas ativado. A função GELSELT deverá ser utilizada para $P_TOOLP.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa. Caso tenha sido programado $P_TOOLP, ao invés desse deve-se utilizar a função GETSELT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6434 [Canal %1:] Bloco %2 comando de linguagem SETMTH não permitido, porque o porta-ferramenta não está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não há nenhum porta-ferramenta mestre definido para o estado básico (MD20124 $MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) e por isso que não há nenhum porta-ferramenta disponível. Com isso o comando de linguagem SETMTH também não está definido. A troca de ferramentas neste ajuste é executada em relação ao fuso mestre. O fuso mestre é criado com SETMS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ou corrigir o programa NC (remover ou substituir o SETMHT) ou liberar a função porta-ferramenta pelo dado da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6436 [Canal %1:] Bloco %2 comando '%3' não pode ser programado. Função '%4' não foi ativada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Identificador de funções

Definições: O comando não pode ser programado devido a uma falta de habilitação ou ativação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6438 [Canal %1:] Bloco %2 alteração de dados inconsistentes não é permitido.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em uma multitool definida, por exemplo, a distância $TC_MTP_KD não pode ser alterada uma vez que a localização da multitool já foi gerada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6441 Escrita em $P_USEKT não permitida

Definições: Uma tentativa foi feita para escrever um valor em $P_USEKT. Isto não é possível quando a instrução T='local numérico' com parametrização automática para $P_USEKT estiver ativada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Assegure-se como o comando NC deverá ser configurado! (veja o Bit16 e Bit22 no MD 20310$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).
- É utilizado um programa de peça projetado para o comando NC sem T='número de alojamento' com definição automática do $P_USEKT? Não é possível iniciar este programa no comando NC com T='número de alojamento' com definição automática do $P_USEKT.
- Ou deixar processar o programa de peça em um comando NC adequado ou alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6442 [Canal %1:] Função não executável. Nenhuma ferramenta atribuída ao carregador/ local %2.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Magazine / no. do local no magazine

Definições: A lógica do PLC está provavelmente incorreta. Foi configurada troca de ferramentas com rejeição de ferramenta. Comando preparatório pendente. A ferramenta selecionada é descarregada (p. ex. via PLC) de seu alojamento. O PLC confirma o comando preparatório com 'repetir seleção de ferramenta' (p. ex. Estado=7). A NCK não encontra a ferramenta no alojamento de magazine mencionado no comando PLC.
Ou: Ocorreu um acesso ilegal de operador em uma seleção de ferramenta (descarregar a ferramenta a ser selecionada). Por isso que a confirmação de PLC falha.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O programador de PLC deve se atentar sobre:
- Certificar-se que a ferramenta não foi removida da posição específica do magazine(p.ex. programa incorreto de PLC).
- Não remover a ferramenta antes do término do reconhecimento do comando de troca, mesmo quando houver troca de ferramenta requisitada.
É permitido trocar a posição da ferramenta à ser carregada. A NCK consegue lidar com esta situação.
Este alarme complementa o alarme 6405, se este conter o parâmetro 8. Mesmo assim, o diagnóstico deve ser simples.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6450 [Canal %1:] bloco %2 troca de ferramenta não é possível. Local inválido no magazine n.%3 no buffer do magazine

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Localização no magazine

Definições: Troca de ferramenta não é possível. O local especificado no magazine é um prendedor de ferramenta/fuso ou um local vago.
Somente um número do buffer que não seja um prendedor de ferramenta/fuso pode ser programado com um comando TCI, p.ex.: a posição de um gripper é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MPP1) foi corretamente programado.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6451 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não permitida. Não há definição no buffer do magazine.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A troca de ferramenta não é possível. Não há definição de buffer para o magazine.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6452 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não é possível. O nº de porta ferramentas/nº de fuso = %3 não foi definido.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do toolholder/fuso

Definições: A troca de ferramenta não é possível. Não há definição de toolholder/fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Geral: Aplica-se: 'extensão de endereço máxima programada s (=número do fuso/número do porta-ferramenta) de Ts=t, Ms=6 deve ser menor que o valor do MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE.
Com gerenciamento de magazine: Verificar se o número do porta-ferramenta/fuso e os dados do magazine foram definidos
corretamente (para isso veja as variáveis de sistema $TC_MPP1, $TC_MPP5 do magazine intermediário).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6453 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferram. não permitida. Não há relação entre suporte da ferramenta/fuso no. = %3 e o local de buffer do magazine %4

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Número do local

Definições: A troca de ferramenta não é possível. Não há relação definida entre o toolholder/fuso e a posição de buffer do magazine (local número).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MLSR) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6454 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não permitida. Não há relação de distância disponível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A troca de ferramenta não é possível. Não há relação de distância definida nem para o fuso nem para o local de buffer do magazine

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MDP2) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6455 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não é possível. Local no magazine no. %3 no magazine %4 não disponível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Localização no magazine
%4 = Número do magazine

Definições: A troca de ferramenta desejada não é permitida. A posição do magazine indicado não está disponível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se a causa do comando de programa, p. ex. TCI, foi corretamente parametrizado.
- Verifique se o dado do magazine foi corretamente definido. ($TC_MAP6 and $TC_MAP7 da posição intermediária do magazine)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6460 [Canal %1:] Bloco %2 Comando '%3' pode apenas ser programado para ferramentas. '%4' não designa ferramenta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Parâmetro programado

Definições: O comando específico apenas pode ser programado para ferramentas. O comando não é um número T ou um nome de ferramenta. Caso uma multitool foi programada: O comando não pode ser programado para multitools.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6462 [Canal %1:] Bloco %2 Comando '%3' pode apenas ser programado para magazines. '%4' não designa magazine.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Parâmetro programado

Definições: O comando especificado apenas pode ser programado para magazines. O comando não é número ou nome de um magazine. Caso uma multitool foi programada: O comando não pode ser programado para multitools.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6500 Memória do NC está cheia

Definições: O sistema de arquivos NCK está cheio.
O buffer de memória disponível não é suficiente. Nota: Nota: Start-up inicial, arquivos de sistema do NC podem ser afetados tal qual dados do acionamento, arquivos MMC, FIFO, programas NC...

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o tamanho da memória buffer (MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou incremente o espaço de memória buffer disponível, p.ex.: descarregando programas de usinagem não utilizados, ou reduzindo o anel circular de memória. Veja $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6510 Há muitos programas de peça na memória NC

Definições: O número máximo de arquivos possível no sistema de arquivos NC (parte da memória do NC) foi alcançado. Nota: Durante a primeira colocação em funcionamento, isso pode afetar os arquivos do sistema de arquivos NC, tais como dados de acionamento, arquivos de MMC, arquivos FIFO, programas NC...

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Apagar ou descarregar arquivos (p.ex. programas de peça) ou
- aumentar MD18320 $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM ou MD18321 MD_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6520 O valor do dado da máquina %1%2 é muito pequeno

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Se requerido, índice: campo MD

Definições: O dado de máquina MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES estabelece a quantidade de arquivos de protocolo para os usuários da protocolagem. Mas são usados mais do que o configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Elevar o dado de máquina MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6530 Há muitos arquivos em um único diretório

Definições: O número dos arquivos em um diretório da NCK atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- No referido diretório, apagar, ou descarregar arquivos (tais como programas de peça), ou
- aumentar MD18280 $MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6540 Há muitos diretórios na memória do NC

Definições: O número de diretórios no sistema de arquivos do NC (parte da memória de NC) atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção:
- Apagar, ou descarregar diretório (p.ex. workpiece), ou
- Aumentar MD18310 $MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6550 Há muitos subdiretórios na memória

Definições: O número dos subdiretórios num diretório da NCK atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- No referido diretório, apagar , ou descarregar subdiretórios ou
- aumentar MD18270 $MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6560 Formato de dados não permitido

Definições: Uma tentativa foi feita em escrever dados não permitidos em um arquivo da NCK. Este erro pode ocorrer especialmente ao se tentar carregar dados binários, como se fossem ASCII na NCK.
Este erro pode surgir também durante o pré-processamento de ciclos (ver MD10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL), caso o bloco de programa de peça seja muito longo. Neste caso, repartir o bloco do programa de peça.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Especificar que o arquivo contém dados binários (p.ex. pela extensão: BIN)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6570 Memória do NC está cheia

Definições: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. Não é possível executar o trabalho. Foram criados, na DRAM, demasiados arquivos de sistema.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Partir com menos processos de 'Execução externar'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6580 Memória do NC está cheia

Definições: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. O trabalho não pode ser executado. Foram carregados muitos arquivos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6581 O limite de memória do NC do usuário foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Usuário está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6582 O limite de memória do NC do fabricante de máquina foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Fabricante de máquina está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6583 O limite de memória do NC do sistema foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Sistema (Siemens) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6584 O limite de memória do NC da TMP foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área TPM (temporário) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aumentar o valor do MD18351 $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE ou do MD18355 $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE ou desativar a pré-compilação de alguns ou todos os ciclos, ou ainda deletar Files na área TMP.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6585 O limite de memória externa do NC foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área externa (execução a partir de uma unidade externa) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Carregar os arquivos a executar explicitamente no NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6693 Arquivo %1 perdido

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo

Definições: O arquivo mencionado no alarme foi alterado e devido a falha de alimentação a alteração não pode ser concluída adequadamente. O arquivo está perdido.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Salve o arquivo novamente.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6700 [Canal %1:] Valor do dado da máquina %2%3 muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = identificador do dado de máquina
%3 = Se requerido, índice do campo

Definições: O dado de máquina MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP estabelece a quantidade de tipos de acontecimentos standard para os usuários da protocolagem. Mas são usados mais do que o configurado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Elevar o dado de máquina MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7000 Foram definidos demasiados alarmes para ciclos compilados

Definições: Foi definida uma quantidade excessiva de alarmes para os ciclos compilados. Na inicialização a quantidade foi excedida quando definindo um novo CC de alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Exceto a redução do número de alarmes CC, nenhuma outra medida de solução será possível no presente momento. (Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7010 A faixa de números de alarmes na MMC para ciclos compilados foi excedida

Definições: Está reservada uma quantidade fixa de números de alarme (100), para os ciclos copilados. Esta foi ultrapassada na da definição de um novo alarme CC. (A área válida situa-se entre 0 e 4999).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Definir o número de alarme CC na área válida entre 0 e 4999.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7020 Não foi definido um número para o alarme do ciclo compilado

Definições: O ID do alarme utilizado pelo fabricante não foi identificado pelo sistema. Isto não foi alocado quando os alarmes foram gerados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme pode ter duas causas prováveis:
- O número de alarme não foi definido. Tem de se proceder à definição.
- Foi utilizado um outro parâmetro de chamada que não o transmitido pela NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7100 Área VDI do %1 bytes de entrada e %2 bytes de saída definidos pelo ciclos compilados excedeu %3 bytes

Parâmetros: %1 = string (Dado de máquina)
%2 = string (Dado de máquina)
%3 = Comprimento máx. para interface

Definições: A soma dos bytes de entrada e saída da interface VDI de usuário para os ciclos compilados excede o número máximo de 400 bytes.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar os dados da máquina para a divisão da interface VDI de usuário dos ciclos compilados (DB 9) em bytes de entrada e saída de acordo com as funções nos ciclos compilados. Não pode ser ultrapassado o número máximo de 400 bytes - a divisão em bytes de entrada e saída é aleatória.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

7200 Problemas com linked externo do CC %1 %2

Parâmetros: %1 = Sequência de caracteres de descrição
%2 = Informação adicional

Definições: Problema com ciclos Compile para carregamento
Exemplo:
"Version_conflict_with_CCNCKInterface_Version"
Significado: A versão de interface do ciclo Compile é incompatível com a versão NCK.
"Loader_problem_from_dFixup"
Significado: Após o carregamento de todos os ciclos Compile são mantidas referências não resolvidas, por exemplo, pela falta um arquivo ELD

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Veja descrição de funções dos ciclos compilados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7201 Erro de asserção em %1 linha %2

Parâmetros: %1 = String (Caminho com nome de programa)
%2 = (Número de linha)

Definições: Este alarme é um puro alarme de desenvolvimento. Ele ocorre somente em ciclos Compile lincados externamente.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Respostas no desenvolvedor CC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7202 Falta de bit de opção para %1: %2 <hex>

Parâmetros: %1 = () nome do arquivo .elf específico CC
%2 = (int) bit de opção necessário (hex)

Definições: Alarme para ciclos Compile da SIEMENS. Este alarme surge quando o bit de opção necessário não foi criado para um ciclo Compile da SIEMENS.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Criar o bit de opção necessário ou deletar o arquivo .elf do sistema Flash File.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7203 Habilitação que falta para o %1 índice: %2

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo .elf específico CC
%2 = Índice que descreve o problema ocorrido com mais detalhes

Definições: Alarme para ciclos Compile da SIEMENS. Este alarme aparece quando um ciclo Compile da SIEMENS estiver carregado, mas não habilitado para o comando numérico. A causa do erro é descrita em detalhes através do parâmetro "Índice":
Índice == 1: A versão de interface do ciclo Compile não é igual à versão de interface do NCK.
Índice == 2: O ciclo Compile não pode ser aplicado neste comando numérico, pois o número de série do hardware não pertence aos números de série habilitados.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Deletar o arquivo de extensão .elf do sistema de arquivos Flash.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7204 O ciclo de compilação de %1 está em uma versão posterior.

Parâmetros: %1 = Nome do ciclo de compilação.

Definições: Uma versão posterior de um ciclo de compilação pode ser utilizada somente para experimento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Tenha certeza de que o ciclo de compilação não está em uma versão posterior quando finalmente será utilizado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7205 [Canal %1:] Versão incompatível de transformação OEM NCK %2 CC %3

Parâmetros: %1 = (int) número do canal
%2 = Versão da interface NCK para transformação
%3 = Versão da interface OEM para transformação

Definições: A interface para transformação OEM foi alterada imcopativelmente no sistema.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Carregar nova versão dos ciclos compilados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7300 Problema com a aplicação COA lincada externamente %1 índice: %2 informação adicional: %3

Parâmetros: %1 = Nome da aplicação COA
%2 = Índice que descreve o problema ocorrido com mais detalhes
%3 = Parâmetro adicional opcional

Definições: Durante o carregamento da aplicação COA ocorreu um problema. Este problema é descrito com mais detalhes através do parâmetro "Índice" e "Informação adicional":
Índice == 1: A versão de interface da aplicação COA é incompatível com a versão NCK. A informação adicional contém a versão de interface da aplicação COA.
Índice == 2: A memória Heap requisitada pela aplicação COA não está disponível. A informação adicional contém a memória Heap requisitada em Bytes.
Índice == 3: Os parâmetros $P_INCOAP requisitados pela aplicação COA não podem ser criados devido à falta de memória. A informação adicional contém a memória Heap necessária em Bytes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Índice == 1: A aplicação COA não é executável no atual ambiente. Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Índice == 2 e 3: Verificar MD18235 $MN_MM_INCOA_MEM_SIZE. A memória requisitada pela aplicação COA somente está disponível após outra partida a quente. Isto significa que com a partida a quente (Reset de NCK) o alarme não deverá aparecer mais. Caso contrário, existe realmente um problema de memória e a aplicação COA que não pode ser executada (veja o índice == 1).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

7301 Erro de asserção em %1 linha %2

Parâmetros: %1 = Nome de arquivo
%2 = Número da linha

Definições: Este alarme é um puro alarme de desenvolvimento. Ele apenas ocorre em aplicações COA lincadas externamente.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Consultar os desenvolvedores COA.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7500 Bloco %1 nível de proteção inválido para comando %2 (nível de proteção atual: %3 programado %4)

Parâmetros: %1 = Número de bloco
%2 = Comando programado
%3 = Nível de proteção atual do comando
%4 = Nível de proteção programado do comando

Definições: Na parametrização do nível de proteção para comando do programa de usinagem via REDEF,
- um comando não permitido no programa de usinagem foi programado.
- um nível de proteção foi programado com valor logicamente menor (maior em valor) que o nível de proteção atualmente aplicado a este comando.
- as definições de arquivo relevantes não foram suficientemente protegidas contra acesso de escrita. A proteção de escrita do arquivo deve ser ao menos tão alta quanto o maior nível de proteção que tenha sido programado para um comando de programa de peça neste arquivo de definição

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Modificação de definição de arquivos /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF ou /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF-CESS_ DEF. Por favor, consulte o Guia de Programação ou o manual do fabricante para comandos de linguagem permitidos para a configuração do sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8000 [Canal %1:] Opção 'Rotinas de interrupção' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Para ativar as rotinas de interrupção e a saída rápida do contorno, são necessários os sinais de entrada rápidos da NCK. Esta função não se encontra no versão básica e pode ser instalada sempre que necessário.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Não utilize entradas rápidas de interrupção, ou entre em contacto com o fabricante da máquina para a instalação deste complemento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8010 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Definições: Foram definidos mais eixos de máquina através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED que os permitidos pelo sistema.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. A soma de todos eixos que foram configurados através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED específico de canal não pode exceder o número máximo de eixos (dependendo da configuração -> verificar opcional, versão básica: 4 eixos).
Favor também observar a informação relacionada com a definição de eixos/fusos auxiliares.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8012 A opção 'Ativação de mais e %1 de eixos SI' não está estabelecida

Parâmetros: %1 = Quantidade de eixos licenciados
%2 = Quantidade de eixos com dbSi ativo

Definições: As funções de segurança com base no acionamento foram ativadas para uma quantidade maior de eixos do que o permitido no sistema.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Notifique o pessoal/departamento de serviços autorizado. Reduza a quantidade de eixos com funções de segurança com base no acionamento ou libere eixos adicionais na data de opção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8020 Opcional 'Ativação de mais de %1 canais' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de canais

Definições: Foi selecionado um 2º canal, mas o opcional correspondente não foi encontrado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir para 1 o número de canais no MD específico do sistema MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP ou instalar a opção para um 2º canal.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8021 Opcional 'Ativação de mais de %1 BAG (grupo de modo de operação) não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de BAGs

Definições: A quantidade de BAGs selecionados não é compatível com os opcionais configurados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir para o número de BAGs. Instalar a opção para uma maior quantidade de BAGs.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8022 Opção 'Ativação de mais de %1 kB de SRAM' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Capacidade de memória

Definições: A opção para a extensão da memória não corresponde com a memória SRAM ativada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Comprar a opção
- Ativar menos memória SRAM

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8023 Opção 'Ativação de mais que um %1 KB de memória do PLC' não ativada

Parâmetros: %1 = Capacidade de memória

Definições: A opção para configuração de memória não corresponde a memória de PLC utilizada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado.
- Adquira o opcional
- Utilize menos memória de PLC

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8024 Opção 'Ativação de mais de %1 magazines' não definida

Parâmetros: %1 = Número de magazines permitido

Definições: Não foi definida a opção para ativação de vários magazines

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Adquirir opção
- Reduzir o número de magazines (MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8025 [Canal %1:] O opcional 'Advanced Surface' não está configurado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O opcional para a funcionalidade de 'Advanced Surface' não está configurado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Compra de opcional
- Reset a ativação da funcionalidade 'Advanced Surface' (MD20606 $MC_PREPDYN_SMOOTHING_ON e/ou MD20443 $MC_LOOKAH_FFORM)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8030 [Canal %1:] Bloco %2 Opção 'Interpolação de mais de %3 eixos' não foi ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixos permitidos

Definições: A opção para a quantidade dos eixos a serem interpolados não confere com a quantidade dos eixos programados na unidade de interpolação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Opção: "Interpolação com mais de 4 eixos"(o número de eixos permitidos pode ser configurado nessa opção) ou programar em programa de peças tantos eixos quanto corresponderem a configuração do controle.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8031 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3: O eixo não tem nenhuma funcionalidade IPO

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso

Definições: Um eixo/fuso que foi definido como eixo adicional/fuso auxiliar (veja MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) deveria ser operado como eixo interpolador.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o eixo como eixo interpolador (veja o MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) ou alterar o programa de peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8032 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos escravo' não foi ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Definições: A opção para a quantidade dos eixos escravos não está em conformidade com a quantidade dos eixos definidos no MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Comprar a opção
- Definir uma quantidade menor de eixos escravos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8034 Opcional 'ativação de containers de eixos' não foi ativada

Definições: Não foi colocado o opcional para a ativação da função do container de eixos no MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Comprar a opção.
- Não utilizar containers.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8036 Opcional 'ativação da função FAST_IPO_LINK' não foi ativada

Definições: Não foi colocado o opcional para a ativação da função FAST_IPO_LINK. Para a conexão da NCU todos os ciclos IPO e de controle de posicionamentos serão iguais. Veja a descrição do FAST_IPO_LINK.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Comprar a opção.
- Não ativar diferentes tempos de ciclos IPO o de controle de posicionamentos (veja MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO e MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8037 Opção 'Ativação de APC/Número de filtros de setpoint de corrente' não definida

Definições: No acionamento foram ativados mais do que seis filtros de setpoint de corrente, mesmo sem ser definida a respectiva opção.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Adquirir a opção
- Desativar a função 'Advanced Positioning Control (APC)' no acionamento.
- Configurar no máximo seis filtros de setpoint de corrente no acionamento.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8038 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos mestre' não foi ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Definições: A opção para a quantidade dos eixos mestres não está em conformidade com a quantidade dos eixos definidos no MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Comprar a opção
- Definir uma quantidade menor de eixos mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8040 MD %1 reposto, opção correspondente não foi ativada

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: Foi colocado um dado de máquina que está bloqueado por um opcional.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Dirija-se por favor ao fabricante da máquina para a instalação do opcional, ou a um representante da SIEMENS AG, A&D MC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8041 Eixo %1: MD %2 cancelado, opcional correspondente é insuficiente

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = String: Valor do MD

Definições: Todos os eixos selecionados no dado de máquina do opcional estão sendo usados. Nos dados de máquina de eixos indicados, estão selecionadas funções de segurança para uma quantidade muito grande de eixos.
O alarme pode ser reprogramado no MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: --

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8044 Opção para tempo de ciclo IPO %1 não foi ativada

Parâmetros: %1 = Tempo de ciclo IPO ilegal

Definições: O opcional para ativação do tempo de ciclo de %1 ms não foi ativado.
OpcionalTempo de ciclo definido
- Opção livre>= 8ms
- 1º. passo>= 6ms
- 2º. passo>= 4ms
- 3º. passo>= 2ms
- 4º. passo< 2ms

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Comprar o opcional
- Aumentar o tempo de ciclo IPO (p.ex.: via MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8045 A opção 'ESR integrado com drive de ativação' não foi ajustado

Definições: 'Parada estendida e retração (ESR)' foi ativada no drive embora a opção correspondente não tenha sido ajustada.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Opção de compra
- Desative a função 'Parada estendida e retração (ESR)' no drive.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8050 A opção 'entradas/saídas SPL' não foi estabelecida corretamente. MD %1[%2] não está correto.

Parâmetros: %1 = identificador do dado de máquina
%2 = Índice campo MD

Definições: Um número de entradas/saídas permitidas SPL foi excedido. Causas possíveis:
- Um número incorreto de entradas/saídas SPL foi estabelecido em dados de opção.
- O valor nos dados específicos de máquina foi estabelecido incorretamente.
Os dados da máquina cujo valor exceder o valor máximo permitido são indicados no parâmetro de alarme.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione o limite correto dos valores na data de opção.
Corrija os dados indicados na máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8051 Opção 'Manivela no PROFIBUS' não foi habilitada

Definições: A opção para operar manivelas no PROFIBUS não foi habilitada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Habilitar a opção 'Manivela no PROFIBUS'.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8080 Foram definidas %1 opções e nenhuma License Key foi especificado para licenciamento

Parâmetros: %1 = Número de opcionais sem licenças

Definições: Foi definida uma ou mais opções, mas nenhuma License Key foi especificado para comprovar a aquisição dos opcionais.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/license e inseri-lo na área de atuação "Setup", função (HSK) "certificados".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8081 Foram definidas %1 opções que não foram licenciadas pelo License Key

Parâmetros: %1 = Número de opcionais sem licenças

Definições: Foi ativada uma ou mais opções que não foram licenciadas através do License Key especificado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/license e inseri-lo na área de atuação "Setup", função (HSK) "certificados".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8082 O License Key foi especificada incorretamente três vezes, antes de especificar novamente execute o POWER-ON

Definições: O License Key foi introduzido incorretamente pelo menos três vezes. Antes da próxima introdução é necessário um POWER-ON.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Executar NCK POWER-ON e especificar novamente o License Key (correto).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8083 Software de sistema restrito de exportação sem licenças válidas

Definições: Para operar um software de sistema restrito de exportação é necessário o uso de um cartão CompactFlash especial, e também de um License Key especial.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Certifique-se de que o cartão CompactFlash correspondente está disponível no comando numérico. Gere um novo License Key para o software de sistema restrito de exportação através da Internet sob o endereço http://www.siemens.com/automation/licence e especifique este na área de operação "Colocação em funcionamento", pela função (HSK) "Licenças".

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8088 'Seleção de ferramentas não específicas de retífica' não permitida

Definições: A versão do sistema de software somente permite a seleção de ferramentas específicas de retífica (ex: ferramentas do tipo 4xx).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione uma ferramenta do tipo 4xx (ferramenta de retífica)
ou instale uma versão standard do software de sistema

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8098 Combinação inválida de opcionais (%1)

Parâmetros: %1 = máscara de bits dos opcionais

Definições: Para este módulo NCU existem restrições para a combinação de opções:

A opção "2 canais" e as opções "Idioma externo", "Puncionamento", "Compensação de erro de quadrante neural", "Medição estágio2" cancelam uma às outras!
Bit0 (LSB): Puncionamento
Bit1 : Idioma externo
Bit2 : Compensação de erro de quadrante neural
Bit3 : Medição estágio 2

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: "Setar" os opcionais

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8100 [Canal %1:] Bloco %2: Função não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Devido a regulamentações de embargo não é possível:
- 1. Ações síncronas: A escrita do avanço, override e offsets axiais ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC e $AA_OFF) para ações síncronas, assim como Continus Dressing podem ser programadas uma única vez no bloco.
- 2. Medição ampliada: A medição 'cíclica' (MEAC) e 'Medição da ação síncrona' não é possível.
- 3. Interpolação de eixo: O número dos eixos que interpolam um com outro não pode exceder 4 (a isto aplica-se também o acoplamento síncrono de eixos através de ações síncronas 'DO POS[X]=$A...' 'DO FA[X]=$A...').

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8101 Opção insuficiente para evitar colisões

Definições: O nível de opção é insuficiente para a função desejada. Possíveis causas:
1. Foram criadas mais áreas de proteção 3D que o permitido.
2. Foi solicitado um tipo de área de proteção que não é permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: 1. Adquirir nível de opção suficiente.
2. Reduzir o número de áreas de proteção 3D.
3. Evitar tipos de área de proteção não permitidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8102 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a função não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: - Devido a regulamentações de embargo não é possível:
- 1. Ações síncronas: A escrita do avanço, override e offsets axiais ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC e $AA_OFF) para ações síncronas, assim como Continus Dressing podem ser programadas uma única vez no bloco.
- 2. Medição ampliada: A medição 'cíclica' (MEAC) e 'Medição da ação síncrona' não é possível.
- 3. Interpolação de eixo: O número dos eixos que interpolam um com outro não pode exceder 4 (a isto aplica-se também o acoplamento síncrono de eixos através de ações síncronas 'DO POS[X]=$A...' 'DO FA[X]=$A...').

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8120 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 acoplamento genérico %4 necessário

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = String

Definições: O nível de opção é insuficiente para a função desejada. Possíveis causas:
Foram criados mais acoplamentos do que o permitido.
O número de eixos mestres foi excedido para um ou mais acoplamentos.
O escopo de funcionamento de um ou mais acoplamentos não foi habilitado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Adquirir nível de opção suficiente.
Reduzir o número de acoplamentos simultâneos ativos.
Reduzir o número de eixos mestres por acoplamento ou utilizar somente o escopo de funções habilitado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

9000 Manivela %1 falhou

Parâmetros: %1 = Nônio número

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A manivela PROFIBUS falhou.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Restabelecer a conexão com a manivela PROFIBUS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

9050 Módulo I/O PROFIBUS: Falha de sinal de vida, endereço lógico de campo Slot / I/O %1

Parâmetros: %1 = Endereço de campo

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O sinal de vida do campo Slot / I/O falhou. Momentaneamente não pode ser lido nenhum dado do módulo I/O PROFIBUS.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão de comunicação com o módulo I/O PROFIBUS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

9052 Módulo I/O PROFIBUS: Falha de sinal de vida, endereço lógico de campo Slot / I/O %1

Parâmetros: %1 = Endereço de campo

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O sinal de vida do campo Slot / I/O falhou. Momentaneamente não pode ser gravado nenhum dado do módulo I/O PROFIBUS.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão de comunicação com o módulo I/O PROFIBUS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

10203 [Canal %1:] Início de ciclo CN sem ponto de referência (ação=%2<ALNX>)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: O NC-Start foi ativado no modo de operação MDA ou AUTOMÁTICO e pelo menos um eixo que precisa ser referenciado não alcançou seu ponto de referência.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Através do dado específico de canal MD20700: $MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-Start sem ponto de referência) pode-se decidir se o eixo deve ser referenciado antes do NC-Start ou não. A partida do referenciamento pode ser ativada especificamente por canal ou por eixo.
Aproximação do ponto de referência específica de canal: Os flancos crescentes do sinal da interface NC/PLC DB21-30 DBX1.0 (ativar referenciamento) iniciam uma seqüência automática que inicia os eixos do canal na seqüência indicada no dado específico de eixo MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR (referenciar seqüência de eixos específica de canal). 0: O eixo não participa no referenciamento específico de canal, mas deve ser referenciado para o NC-Start, -1: O eixo não participa no referenciamento específico de canal, mas não deve ser referenciado para o NC-Start, 1-8: Seqüência de partida para o referenciamento específico de canal (partida simultânea com mesmo nº), 1- 31: Tipo de CPU
Referenciamento específico de eixo: Ativar a tecla de sentido que corresponde ao sentido de aproximação no dado específico de eixo MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (aproximar ponto de referência em sentido negativo).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10204 [Canal %1:] A ação do usuário não é possível sem o ponto de referência (ação interna=%2<ALNX>)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação interna/nome da ação interna

Definições: Uma ação especificada pelo usuário será executada, que o conduz a uma (outra possível) ação interna, para a qual pelo menos um eixo que precisa ser referenciado não alcançou o ponto de referência.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Faça referência ao eixo que precisa ser referenciado.
Se a ação do usuário como uma ação interna conduz a um início de NC, se o eixo precisa ou não ser referenciado antes do início de NC pode ser decidido pelo MD20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK específico do canal (início de NC sem ponto de referência). Se a ação do usuário como ações internas conduzir um início de ASUB pelo usuário, se o eixo tem que ser referenciado ou não antes do ASUB iniciar pode ser decidido pelo MD20115 $MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP específico do canal (início de ASUB sem ponto de referência). Se a ação do usuário como ações internas conduz ao início de Prog Event, se o eixo é para ser referenciado ou não antes do início de Prog Event pode ser decidido pelo MD20105 $MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK específico do canal (início do Prog Event sem ponto de referência).

O canal ou a referência específica do eixo pode ser causado.
Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviços. Se o eixo é para ser refereciado ou não antes do início de NC pode ser determinado pelo MD20700: $MC_REFP_NC_START_LOCK (início de NC sem ponto de referência).
O canal ou referência específica do canal pode ser causado.
A aproximação do ponto de referência especificada do canal: A extremidade ascendente do sinal de interface NC/PLC DB21-30 DBX1.0 (referência ativada) inicia uma sequência automática, que se inicia no eixo do canal na mesma sequência conforme o MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR especificado do eixo (referência específica do canal de sequência do eixo). 0: O eixo não participa na referência específica do canal, mas deve ser referenciada para início de NC; -1: O eixo não participa na referência específica do canal, mas é necessário não ser referenciado para início de NC. 1- 8: Sequência inicial para a referência específica do canal (início simultâneo para o mesmo número), 1 - 31: tipo de CPU
Referência específica do eixo: Pressione a tecla de direção que corresponda à direção de aproximação no MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS especificado do eixo (aproximação do ponto de referência na direção negativa).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10208 [Canal %1:] Continue o programa com início de ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O comando encontra-se na condição desejada após procura de bloco com cálculo. Agora o programa pode partir com NC-Start ou a condição pode ser em primeiro lugar alterada com memorização/Jog.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Pressionar NC-Start

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10209 [Canal %1:] NC-Stop interno após busca de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Alarme interno que somente serve para acionar a reação de alarme NC-Stop.
O alarme aparece nas seguintes situações:
- MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 0 == 1 e o último bloco de ação após a localização de blocos é carregado no processamento principal. O alarme 10208 é ativado em função do sinal de interface NC/PLC DB21-30 DBX1.6 (ação PLC concluída).
- O alarme de localização 10208 foi omitido com o serviço PI _N_FINDBL (terceira dezena do parâmetro com "2"). O alarme 10209 aparece em função de uma subrotina de localização estar ou não configurada (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1) com o fim da subrotina de localização ou com o carregamento do último bloco de ação no processamento principal.

Reação: Parada do interpretador
NC Stop com o alarme.

Correção: - NC-Start

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10222 [Canal %1:] Comunicação entre canais não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O canal obteve uma quitação negativa da comunicação entre canais porque o n.º do canal de destino não é conhecido. p.ex.: START(x) ou WAITE(x) mas o canal x não foi ativado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esta é uma indicação sobre possíveis incompatibilidades. O programa continua se não forem requisitadas outras quitações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10223 [Canal %1:] Comando %2 já está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String

Definições: O canal obteve uma quitação negativa da comunicação entre canais, porque este comando ainda está ativo ou ainda não foi concluído. p.ex.: INIT(x,'ncprog') mas para o canal x já existe uma solicitação para a seleção de programas

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esta é uma indicação sobre possíveis incompatibilidades. O programa continua se não forem requisitadas outras quitações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10225 [Canal %1:] Comando recusado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O canal recebeu um comando que não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10226 [Canal %1:] Reset/fim do programa cancelado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Ocorreu um erro durante o reset ou fim do programa, de modo que o canal não possa ser trocado para o estado pronto.
Isso pode ocorrer, por exemplo, se o intérprete relatar um erro durante o processo dos blocos iniciais criados durante o reset ou fim do programa.
Como regra, os alarmes adicionais indicam o problema exato.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Retifique o problema indicado por outros alarmes e pressione RESET novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10261 [Canal %1:] Comunicação sobrecarregada com a preparação de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A comunicação interna entre os módulos de NCK que avaliam os sinais VDI específicos do canal (ARRANQUE / PARADA / RESET/ APAGAMENTO DO CAMINHO RESTANTE/ ASUPS/...) e a preparação de blocos está sobrecarregada. Os módulos da preparação de blocos estão trabalhando com tempo de computação insuficiente.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Um maior tempo de processamento deve ser alocado para preparação de blocos. Para tal é possível aumentar o dado de máquina $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO ou $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

10299 [Canal %1:] Função Auto-Repos não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Foi selecionada no canal indicado, a função (modo de operação) Auto-Repos que não está implementada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Apenas uma informação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10600 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar durante o corte de roscas ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco para corte de roscas está programada uma função auxiliar.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Podem ocorrer erros sequenciais se o percurso de usinagem do bloco de rosca for demasiado curto e nos outros blocos subseqüentes (blocos de rosca), nos quais não pode haver uma parada na usinagem.
Possíveis medidas de Correção:
- Programar um percurso mais longo e/ou uma velocidade de usinagem mais baixa.
- Colocar a função auxiliar em um outro bloco (setor do programa).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10601 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade no final do bloco durante o corte de roscas é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme somente ocorre quando existem vários blocos G33 consecutivos. A velocidade final do bloco no bloco especificado é zero, mesmo que em seguida venha outro bloco de rosqueamento. A causas podem ser:
- G9
- Função auxiliar após o movimento
- Saída de função auxiliar antes do movimento do bloco seguinte
- Eixo de posicionamento no bloco

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar no programa de peça NC, observando que não seja programada nenhuma "Parada no fim de bloco" G09.
Alterar o dado de máquina geral MD11110 $MN_AUXFU_GROUP_SPEC[n] para seleção do momento da saída de um grupo de função auxiliar de "Saída de função auxiliar antes/após o movimento" para "Saída de função auxiliar durante o movimento".
Bit 5 = 1: Saída de função auxiliar antes do movimento
Bit 6 = 1: Saída de função auxiliar durante o movimento
Bit 7 = 1: Saída de função auxiliar após o movimento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10602 [Canal %1:] Bloco %2 limitação de velocidade durante o corte de roscas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco de roscas indicado, o eixo ultrapassará a sua velocidade máxima, se a chave de variação de rotação do fuso estiver na posição máxima.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.

Correção: Se a velocidade do eixo não for limitada (rosca sem erros), não é necessária qualquer medida de Correção. Caso contrário deve-se programar para o bloco de rosca um valor de rotação do fuso mais baixo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10604 [Canal %1:] Bloco %2 incremento do passo de rosca é demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O incremento do passo de rosca levará à sobrecarga do eixo. Na verificação, é assumido que a chave de variação de rotação do fuso esteja em 100%.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: No programa de peça, reduzir a rotação do fuso, aumentar o passo de rosca ou o comprimento da trajetória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10605 [Canal %1:] Bloco %2 diminuição do passo de rosca é demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A diminuição do passo de rosca levará à parada do eixo no bloco de rosca.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir, no programa de peça, a diminuição do passo de rosca ou o comprimento da trajetória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10607 [Canal %1:] Bloco %2 impossível realizar a rosca com a transformação presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A atual transformação está corrompendo a referência entre o comprimento de rosca e o passo de rosca.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Executar rosqueamento com G33, G34, G35 sem frame.
Utilizar G63 ou G331/G332.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10610 [Canal %1:] Eixo %2 não está parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um eixo/fuso foi programado com uma instrução POSA-/SPOSA, sendo posicionado sobre vários blocos NC. A posição pretendida ainda não tinha sido atingida (Janela 'parada precisa'), quando o eixo/fuso foi novamente programado.
Exemplo:
N100 POSA[U]=100
:
N125 X... Y... U...; p.ex.: Eixo - U ainda está em movimento pelo bloco N100!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar e corrigir programa de peças (analisar se o movimento durante a execução dos blocos faz aqui algum sentido). Com o comando WAITP, evitar a mudança de bloco até que os eixos de posicionamento tenham atingido também a posição pretendida.
Exemplo:
N100 POSA[U]=100
:
N125 WAITP(U)
N130 X... Y... U...
Exemplo para fusos:
N100 SPOSA[2]=77
:
N125 WAITS(2)
N130 M6

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10620 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 alcança o fim de curso de software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String

Definições: Durante o deslocamento, o sistema detectou que o fim de curso de software foi ultrapassado no sentido indicado. Durante a preparação de bloco, não foi possível detectar que o limite de movimento seria excedido: ou que um movimento de transposição pela manivela eletrônica ou uma transformação de coordenada está ativa.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Dependendo da causa da ativação deve-se tomas as seguintes medidas auxiliares:
- Transposição com nônio ou deslocamento externo do ponto zero: Retornar a transposição de movimento e evitar/diminuir na repetição do programa.
- Transformação: Verificação dos deslocamentos do ponto zero ajustados/programados (Frame atual). Se os valores estão corretos, então a fixação da ferramenta (dispositivo) deverá ser deslocada para evitar o mesmo alarme (com novo cancelamento do programa) durante a repetição do programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10621 [Canal %1:] Eixo %2 está sobre o fim de curso de software %3%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String
%4 = Eixo da chave fim de curso de software. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Definições: O eixo especificado está sobre o limite de fim de curso de software indicado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar os dados de máquina MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/ MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 e MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 para a chave fim de curso de software.
Desligar o sistema em modo JOG a partir da chave fim de curso de software.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Dados de máquina:
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 (2ª chave fim de curso de software positivo) ou em DB31, ... DBX12.2 (2ª chave fim de curso de software negativo) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10630 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 atingiu limite da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso
%4 = String (+ ou -)

Definições: O eixo indicado violou o limite da área de trabalho. Isto é reconhecido somente no processamento principal, porque, os valores mínimos de eixo não puderam ser medidos antes da transformação, ou devido a uma sobreposição de movimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Programar outro movimento ou não executar movimento sobrepostos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10631 [Canal %1:] Eixo %2 está sobre limite da área de trabalho %3%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = String (+ ou -)
%4 = Eixo do limite da área de trabalho. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Definições: Durante o modo de operação JOG o eixo especificado alcança o limite da área de trabalho.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Dados do usuário (setting data): Controlar o SD43420 $SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS e o SD43430 $SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS para a limitação da área de trabalho.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10632 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 alcança o limite da área de trabalho %4 específico do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso
%4 = String (+ ou -)

Definições: O eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Isto somente é detectado na inicialização, pois antes da transformação os valores mínimos de eixo não puderam ser determinados ou existe um movimento sobreposto.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Programar outro movimento ou não executar movimento sobrepostos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10633 [Canal %1:] Eixo %2 está no limite da área de trabalho %3%4 específico do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = String (+ ou -)
%4 = Eixo do limite de área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Definições: Em modo JOG o eixo indicado alcança o limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Controlar o parâmetro de sistema $P_WORKAREA_CS_xx do limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10634 [Canal %1:] Eixo %2 Compensação raio ferram. está ativa para tipo %3 Limite da área de trabalho, motivo:Orientação de ferram. não paralela ao eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Definições: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A orientação da ferramenta não é paralela ao eixo (p. ex. devido ao ToolCarrier ou transformação ativa).
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG somente pode ser considerada para ferramentas paralelas ao eixo.
As transformações e ToolCarrier ativos devem estar desativados para esta função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10635 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: Nenhuma fresa ou broca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Definições: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A ferramenta deve ser do tipo fresa ou broca.
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG somente pode ser considerada para fresas e brocas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10636 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: A transformação está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Definições: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A transformação está ativa
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG não pode ser considerada com uma transformação ativa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10637 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: Ferramenta não ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Definições: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: Nenhuma ferramenta ativa
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG não pode ser considerada sem uma ferramenta ativa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10650 [Canal %1:] Eixo %2 Dados de máquina gantry incorretos, código de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Erro n.

Definições: Foi introduzido um valor incorreto no dado de máquina específico de eixo para o gantry MD 37100 GANTRY_AXIS_TYPE. As seguintes informações podem ser derivadas do código de erro.
- Erro n. = 1 => introdução incorreta de uma unidade gantry ou designação do eixo seguidor está incorreta.
- Erro n.= 2 => Indicação múltipla do eixo mestre .

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal / departamento técnico autorizado. Corrigir os dados da máquina:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0 : Nenhum eixo gantry 1 : Eixo mestre conjunto 1 11 : Eixo escravo conjunto 1 2 : Eixo mestre conjunto 2 12: Eixo escravo conjunto 2 3: Eixo mestre conjunto 3 13: Eixo mestre conjunto 3

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

10651 [Canal %1:] Configuração gantry ilegal, código de erro %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Razão

Definições: A configuração Gantry realizada via dado de máquina está incorreta. A unidade Gantry e o motivo da reclamação podem ser consultados no parâmetro de transferência.
O parâmetro de transferência é composto como segue.
- %2 = denominação do erro + unidade Gantry (XX).
- %2 = 10XX => Nenhum eixo mestre declarado
- %2 = 20XX => Nenhum eixo escravo declarado
- %2 = 30XX => Conteúdos diferentes no dado de máquina MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN. Eixo escravo e eixo guia
- %2 = 40XX => Diferente atribuição de canal ou NCU dos eixos Gantry
- %2 = 50XX => Nenhum eixo escravo declarado neste canal
- %2 = 60XX => Diferente atribuição de canal do eixo mestre
- %2 = 10000 => Erro, eixo escravo é eixo geométrico
- %2 = 11000 => Erro, eixo de pos. concorrente como eixo escravo
- %2 = 12000 => Erro, eixo de ciclo compile como eixo escravo
- %2 = 13000 => Erro, eixo Gantry é fuso
- %2 = 14000 => Erro, eixo Gantry com dentes Hirth

p. ex. Nº de erro 1001 = nenhum eixo guia declarado, unidade Gantry 1.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Corrigir os dados de máquina:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: Nenhum eixo Gantry
1: Eixo guia do grupo 1
11: Eixo escravo do grupo 1
2: Eixo guia do grupo 2
12: Eixo escravo do grupo 2
3: Eixo guia do grupo 3
13: Eixo escravo do grupo 3

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

10652 [Canal %1:] Eixo %2 limite de aviso gantry ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: O eixo escravo gantry excedeu o limite de aviso preestabelecido no MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento técnico responsável.
1. Verificar o eixo (funciona mal a nível mecânico?).
2. MD está mal ajustado (MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING). As alterações neste MD só têm efeito depois do RESET.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10653 [Canal %1:] Eixo %2 limite de erros ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: O eixo escravo gantry excedeu o limite de erros (tolerância do valor atual) preestabelecido no MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
1. Verificar o eixo (funcionamento mecânico ruim?)
2. dado de máquina está ajustado incorretamente, dado de máquina MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR.
Se o dado de máquina for alterado, é necessário o POWER ON.
Se os eixos ainda não foram referenciados, o dado de máquina MD37130 $MA_GANTRY_POS_TOL_REF vale como critério de ativação da mensagem de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10654 [Canal %1:] Esperar pelo início de sincronização Gantry Unidade %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Unidade Gantry

Definições: A mensagem de erro aparece quando os eixos estão prontos para a sincronização. Agora o grupo Gantry pode ser sincronizado. A diferença de valores reais entre os eixos mestre e escravo é maior do que o limite de advertência Gantry do MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. A sincronização deve ser explicitamente iniciada com o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX29.4 (Início de sincronização Gantry).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Veja o manual de funcionamento das funções especiais, eixos Gantry (G1)

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10655 [Canal %1:] Sincronização do conjunto gantry %2 está em progresso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Unidade Gantry

Definições: O alarme é suprimido com MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit2 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10656 [Canal %1:] Eixo %2 gantry eixo escravo dinamicamente sobrecarregado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: O eixo escravo "gantry" indicado está dinamicamente sobrecarregado, isto é, o eixo escravo não pode seguir o eixo mestre dinamicamente

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal / departamento de manutenção autorizado. Compare o dado de máquina axial do eixo escravo "gantry" com o dado do eixo mestre "gantry"

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

10657 [Canal %1:] Eixo %2 desligado status de erro do gantry limite excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: Erro no Gantry, status de limite excedido (alarme 10653) foi desligado.
O erro pode somente ser removido pelo cancelamento MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou com a desativação da monitoração externa (MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado.
1. Remova desalinhamentos mecânicos
2. Verifique os eixos (movimento mecânico irregular?)
3. Apague MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou desative a monitoração estendida
4. MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR foi ajustado incorretamente
se o MD foi alterado, será necessário gerar um Power ON.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10658 [Canal %1:] Eixo %2 estado de eixo não permitido %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Detecção de erro e Gantry-Unit

Definições: Detecção de erro e Gantry-Unit
- 30XX => O grupo Gantry não pode ser fechado, pois todos os eixos Gantry estão em um canal.
- 40XX => O grupo Gantry não pode ser fechado, pois os eixos Gantry têm diferentes estados de eixo (p. ex. o eixo está atribuído ao PLC).
- 50XX => O grupo Gantry deve mudar o canal devido a uma solicitação do PLC, e no novo canal nem todos os eixos Gantry estão identificados.
- 60XX => O grupo Gantry deve ser buscado no canal devido a uma solicitação de programa NC, mas o canal não reconhece todos os eixos Gantry.
- 70XX => Grupo Gantry não pode ser fechado, como o movimento está pendendo para pelo menos um eixo gantry.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Reação local ao alarme.

Correção: Detecção de erro:
- 30XX => Atribuir todos eixos Gantry do atual canal, p. ex. com a troca de eixo.
- 40XX => Passar todos os eixos do grupo Gantry em um estado idêntico de eixo, p. ex. atribuir todos os eixos ao programa NC ou atribuir todos os eixos ao PLC.
- 50XX => Identificar todos eixos Gantry no canal solicitado.
- 60XX => Identificar todos eixos Gantry no canal solicitado.
:end

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10700 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção NCK %3 violada no Automático ou no MDA

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco
%3 = Número da área de proteção

Definições: É violada a área de proteção NCK relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start..

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
As respostas SHOWALARM e SETVDI podem ser impedidas utilizando MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 20.

Correção: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10701 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção específica de canal %3 violada no Automático ou no MDA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número da área de proteção

Definições: É violada a área de proteção específica de canal relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
As respostas SHOWALARM e SETVDI podem ser impedidas utilizando MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 20.

Correção: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10702 [Canal %1:] Área de proteção NCK %2 violada no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção

Definições: É violada a área de proteção NCK relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start..

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

10703 [Canal %1:] Área de proteção específica do canal %2 violada no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção

Definições: É violada a área de proteção específica de canal relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start.

Reação: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10704 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção não se está garantida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreram movimentos adicionais de um eixo geométrico, que não puderam ser considerados durante a preparação do bloco. Por isso não se assegura que as áreas de proteção não sejam violadas. Este é só um aviso sem quaisquer outras reações.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Assegurar através de outras medidas, que o movimento dos eixos geométricos, incluindo o movimento adicional não ultrapasse as áreas de proteção (o aviso surge de qualquer modo) ou excluir os movimentos adicionais.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10706 [Canal %1:] Área de proteção NCK %2 atingida com eixo %3 no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção
%3 = Nome do eixo

Definições: Foi violada a área de proteção NCK da peça de trabalho. Deve ter-se em atenção que ainda se encontra ativa uma área de proteção da peça de trabalho. A área de proteção pode ser ultrapassada quando o PLC enviar um sinal de liberação.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção com o envio de um sinal de liberação pelo PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10707 [Canal %1:] Área de proteção específica de canal %2 atingida com eixo %3 no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção
%3 = Nome do eixo

Definições: Foi violada a área de proteção NCK da peça de trabalho. Deve ter-se em atenção que ainda se encontra ativa uma área de proteção da peça de trabalho. A área de proteção pode ser ultrapassada quando o PLC enviar um sinal de liberação.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção com o envio de um sinal de liberação pelo PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10710 [Canal %1:] Bloco %2 conflito na retificação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso

Definições: Retificação centerless está ativa e foi processado um bloco que realiza pelo menos uma das seguintes condições:
- G96 ativo e o fuso de regulação é o fuso mestre.
- O fuso de regulação está em um grupo interdependente.
- Os eixos da transformação centerless sobrepõem à uma transformação ativa e uma ferramenta está ativa.
- Velocidade de corte constante do fuso de regulação está ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10720 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limite de fim de curso de software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Definições: O percurso programado viola o fim de curso de software momentaneamente ativo para o eixo. O alarme é ativado durante o processamento do bloco de programa de peça.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10722. Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK for Bit11, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar e corrigir as posições no programa NC.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controlar os dados de máquina: MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/ Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar os deslocamentos de ponto zero momentaneamente ativos através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10721 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limite de fim de curso de software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Definições: O movimento planejado viola o fim de curso de software do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

Dependendo do bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10723. Se este dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit11 for ajustado, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI. Veja também no Manual de diagnóstico o alarme 10723.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar os sinais de interface NC/PLC específicos de eixo DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10722 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 fim de curso de software %6 violado, curso restante: %7 %3<ALUN> violado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|número+string(+/-)|curso restante

Definições: O percurso programado viola o fim de curso de software momentaneamente ativo para o eixo. O alarme é ativado durante o processamento do bloco de programa de peça.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10720. O alarme 10722 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.
Veja também as instruções de diagnóstico, alarme 10720.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar e corrigir as posições no programa NC.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controlar os dados de máquina: MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar os deslocamentos de ponto zero momentaneamente ativos através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10723 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 fim de curso de software %6 violado, curso restante: %7 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|número+string(+/-)|curso restante

Definições: O movimento planejado viola o fim de curso de software do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10721. O alarme 10723 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.
Veja também o manual de diagnóstico, alarme 10721.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controlar os dados de máquinaMD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/ Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10730 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limitação da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo vai além do limite da área de trabalho, então será gerado este alarme.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10732. Quando este dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK for Bit11, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: a) Verificar o programa NC quanto às indicações corretas de posição e, se necessário, corrigi-lo.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Criar limitação correta da área de trabalho com G25/G26 ou
d) Criar a limitação correta da área de trabalho com os dados de ajuste ou
e) Desativar a limitação da área de trabalho com o dado de ajuste 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10731 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limitação da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Definições: O movimento planejado viola o limite da área de trabalho do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

Este alarme é emitido no lugar do alarme 10733 se não estiver atribuído o dado de máquina MD11411$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10732 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho, então será gerado este alarme.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10730. O alarme 10732 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do limite da área de trabalho. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: a) Verificar o programa NC quanto às indicações corretas de posição e, se necessário, corrigi-lo.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Criar limitação correta da área de trabalho com G25/G26 ou
d) Criar a limitação correta da área de trabalho com os dados de ajuste ou
e) Desativar a limitação da área de trabalho com o dado de ajuste SD43410 $SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10733 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Definições: O movimento planejado viola o limite da área de trabalho do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10731. O alarme 10733 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do limite da área de trabalho. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10735 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho específico de coordenadas violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico das coordenadas, então será gerado este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: a) Controlar o programa NC quanto as informações corretas de posição e corrigir, se necessário.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Corrigir o limite da área de trabalho com WALCS1 ... WALCS9 ou
d) Corrigir o limite da área de trabalho através do $P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS ou $P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS ou
e) Desativar limite da área de trabalho com $P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE e $P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE
Nos casos d) e e) deve-se, em seguida, ativar novamente o grupo do limite da área de trabalho específico de coordenadas selecionado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10736 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho específico de coordenadas violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico das coordenadas, então será gerado este alarme.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10740 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos em vazios na programação WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Entre o bloco WAB e o bloco, o qual determina a tangente de aproximação e de afastamento, não podem estar programados mais blocos que os especificados pelo dado de máquina MD20202 $MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10741 [Canal %1:] Bloco %2 Inversão de sentido no movimento de alimentação WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma distância segura que está situada perpendicular ao plano de trabalho e não entre o ponto inicial e o ponto final do contorno WAB.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10742 [Canal %1:] Bloco %2 distância WAB inválida ou não programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Possíveis causas:
Em um bloco WAB não foi declarado o parâmetro DISR, ou o seu valor é inferior ou igual a 0.
Na aproximação ou no afastamento com círculo e com correção de raio de ferramenta ativa, o raio do contorno WAB internamente gerado é negativo. O contorno WAB internamente gerado é um círculo com tal raio, que da sua compensação com o raio de compensação atual (soma do raio da ferramenta e do valor de offset OFFN) resulta a trajetória de centro da ferramenta com o raio DISR programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10743 [Canal %1:] Bloco %2 WAB programado várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Tentou-se ativar um movimento de WAB antes de terminar um movimento de WAB anteriormente ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10744 [Canal %1:] Bloco %2 direção WAB definida inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Direção tangencial de aproximação lenta ou de saída não foi definida.
Possíveis causas:
No programa, não há um bloco com informação de movimento após o bloco de aproximação.
No programa, não há um bloco com informação de movimento anterior ao bloco de retração.
A tangente a ser usada para o movimento WAB é vertical ao atual plano de usinagem.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10745 [Canal %1:] Bloco %2 posição final WAB não está clara

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco WAB e no bloco seguinte, o posicionamento foi programado perpendicular a direção de usinagem. No bloco WAB, não foi indicado posicionamento no plano de usinagem.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar o programa de peça. Remova o valor de posição do eixo de avanço do bloco WAB ou no bloco seguinte, ou programe um valor de posição dentro do plano de usinagem no bloco WAB.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10746 [Canal %1:] Bloco %2 parada na procura de bloco para WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma parada de preprocessamento foi inserida entre um bloco de aproximação SAR e o bloco seguinte definindo a direção tangencial , ou entre um bloco de aproximação SAR e o bloco seguinte que define a posição final.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10747 [Canal %1:] Bloco %2 direção de retração não definida para WAB

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco de retração com um quarto de círculo ou em semi-círculo (G248 ou G348), o ponto final no plano de usinagem não foi programado, e um comando G143 ou G140 sem compensação de raio de corte está ativo.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar o programa de peça. As seguintes alterações são possíveis:
- Indique o ponto final no plano de usinagem no bloco WAB.
- Ative a compensação de raio de corte (efetiva somente para G140, não para G143).
- Estabeleça explicitamente a direção de retração com G141 ou com G142.
- Execute a retração em linha reta em vez de um círculo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10748 [Canal %1:] Bloco %2 plano de retração inválido com WAB

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com DISRP foi programada uma posição do plano de retração que não está entre a distância de segurança (DISCL) e o ponto de partida (ao aproximar) ou o ponto final (ao afastar) do movimento WAB.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10750 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio de corte ativada sem número de ferramenta

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: É necessário que seja selecionada uma ferramenta T..., para que o comando possa considerar os valores de compensação correspondentes.
A cada ferramenta (Número T) é atribuído automaticamente um bloco de dados de correção (D1), que contém os valores de compensação (Parâmetro P1 - P25). A uma ferramenta podem ser atribuídos no máximo 9 blocos de correção , mencionando o bloco de dados pretendido com o número D (D1 - D9).
A correção do raio de corte (CRC) é permitida, se estiver programada a função G41 ou G42. Os valores da correção encontram-se no parâmetro P6 (valor geométrico) e P15 (valor de desgaste) do bloco de correção ativo Dx.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de se chamar CRC com G41/G42 deve-se programar um número de ferramenta sob o endereço T....

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10751 [Canal %1:] Bloco %2 perigo de colisão devido a compensação do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A 'detecção do gargalo de garrafa' (cálculo do ponto de intersecção para os próximos blocos de posicionamento compensados) não conseguiu calcular o ponto de intersecção para o número de blocos de posicionamento encontrado. Há a possibilidade de que uma das trajetórias equidistantes tenha violado o contorno da peça de trabalho.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificar o programa de peça e, se possível, modificar a programação de modo que sejam evitados cantos internos com cursos menores que o valor de correção. (Cantos externos não são críticos, visto que as eqüidistâncias podem ser prolongadas ou que blocos intermediários podem ser inseridos, resultando sempre em uma intersecção.
Aumentar o número de blocos de deslocamento de leitura antecipada através do dado de máquina MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (Valor padrão: 3), onde o esforço de processamento aumenta juntamente com o tempo de ciclo do bloco.)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10752 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do buffer do bloco local durante a compensação do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A correção do raio de corte tem de memorizar em buffer um número variável de blocos intermediários, para poder calcular para cada bloco NC uma trajetória da equidistante. O tamanho do buffer não pode ser facilmente definido. Depende do Número do bloco sem comandos de posicionamento no plano de compensação, do número de elementos de contorno a ser incluído e também da forma de curvatura nas interpolações Spline e Polinomiais.
O tamanho do buffer é estabelecido pelo sistema e não pode ser alterado através de MD.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Reduzir o tamanho do buffer que foi ocupado devido a alterações no programa NC.
- Evitando-se:
- Blocos sem informação de posicionamento no plano de compensação
- Blocos com elementos de contorno que apresentam curvaturas variáveis (p.ex. elipses) e com raios de curvatura menores do que o raio de correção (estes blocos são divididos em vários sub-blocos).
- Reduzir o número dos blocos encontrados para a monitoração de colisão (MD 20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10753 [Canal %1:] Bloco %2 correção de raio de corte ativa somente em bloco linear

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A seleção da compensação do raio da ferramenta com G41/G42 só pode ser feita em blocos nos quais a função G00 (movimento rápido) ou G01 (avanço) esteja ativa.
No bloco com G41/G42 pelo menos um eixo nos planos G17 ao G19 tem que ser escrito. É sempre recomendável que ambos os eixos sejam escritos, pois geralmente, ambos os eixos são movimentados quando a compensação é selecionada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir programa NC, colocar a seleção de compensação em um bloco com uma interpolação linear.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10754 [Canal %1:] Bloco %2 cancelar a correção do raio de corte somente em um bloco linear

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A remoção da compensação do raio da ferramenta com G40 só pode ser feita em blocos nos quais as funções G00 (movimento rápido) ou G01 (avanço) estejam ativas.
Nos blocos com G40, pelo menos um eixo do plano G17 a G19 tem que ser escrito. É sempre recomendável que ambos os eixos sejam escritos, pois geralmente, ambos os eixos são movimentados quando a compensação é selecionada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir programa NC, colocar a seleção de compensação em um bloco com uma interpolação linear.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10755 [Canal %1:] Bloco %2 não ativar a correção do raio de corte com KONT no ponto de partida atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando se aciona a correção do raio de corte com KONT, o ponto de partida do bloco de aproximação está dentro do círculo de compensação e violando já o contorno.
Se a correção de raio de corte for selecionada com G41/G42, o tipo de aproximação (NORM ou KONT) determina o movimento da compensação se a posição atual presente estiver atrás do contorno. Com KONT um círculo é desenhado com o raio de corte em torno do ponto inicial programado (= ponto final do bloco de aproximação). A tangente que passa pela posição atual e não viola o contorno, é o movimento de aproximação.
Se o ponto de partida está dentro do círculo de compensação, em torno do ponto final, não passará nenhuma tangente por este ponto.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Coloque a CRC de forma a que o ponto de partida do movimento de aproximação se coloque em torno do ponto final, fora do círculo de compensação (posicionamento programado > raio de compensação). Existem as seguintes possibilidades:
Seleção no bloco anterior
Incluir um bloco intermediário
Selecionar o modo de aproximação NORM

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10756 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte via KONT não é possível no ponto final programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao cancelar a correção do raio de corte, o ponto final programado está dentro do círculo de compensação. Se este ponto era de fato para ser aproximado sem compensação, ocorreria uma violação de contorno.
Se a correção do raio de corte for cancelada com G40, o tipo de aproximação (NORM ou KONT) determinará o movimento de compensação, caso o ponto final programado se situe atrás do contorno. Com KONT um círculo é desenhado com o raio de corte em torno do último ponto no qual a compensação permanece ativa. A tangente que passa pela posição final e não viola o contorno, é o movimento de retração.
Se o ponto inicial estiver dentro do círculo de compensação em torno do ponto desejado, nenhuma tangente passará por esse ponto.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Coloque a CRC de forma a que o ponto final programado se coloque em torno do ponto final, fora do círculo de compensação. Existem as seguintes possibilidades:
Seleção no próximo bloco
Incluir um bloco intermediário
Selecionar o modo de retração NORM

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10757 [Canal %1:] Bloco %2 Mudança não permitida de orientação enquanto a compensação de raio de ferramenta estiver ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma mudança de orientação pode ter sido programada, que não é permitida com o tipo de compensação de raio de ferramenta (código G do grupo 22). Como regra, as mudanças na orientação de ferramenta só são permitidas e úteis se a compensação de raio de ferramenta 3D estiver ativada.
Uma mudança de orientação (não-permitida) também pode ser causada pela mudança do plano de fabricação (G17 - G19).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Ative um código G do grupo 22, na qual a mudança de orientação programada seja permitida.
Execute o programa com uma orientação de ferramenta constante
Se uma mudança de plano for necessária, primeiro desative a compensação de raio de ferramenta e reative após a mudança do plano.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10758 [Canal %1:] Bloco %2 raio de curvatura com valor de compensação variável é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A correção atual do raio de corte (o raio utilizado) é muito grande para o raio da trajetória programada.
Em um bloco com compensação variável do raio de corte, deverá ser possível efetuar a compensação em todos os locais, ou em nenhum local do contorno com o menor e o maior valor da faixa de compensação. No contorno não pode haver nenhum ponto, no qual o raio de curvatura se situe dentro da área de compensação variável.
Se o valor da compensação alterar a sua sinalização dentro de um bloco, serão verificados ambos os lados do contorno, em caso contrário, apenas o lado do contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Utilizar ferramentas menores ou então considerar logo durante a programação do contorno uma parte do raio de corte.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10759 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória paralela à orientação da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco com interpolação de Spline ou polinomial o percurso corrigido percorre pelo menos em um ponto paralelo à orientação da ferramenta, isto é, o percurso tem uma tangente vertical ao plano de correção.
Então a tangente em um ponto do percurso vale como paralela para orientação da ferramenta se o ângulo entre as duas direções for menor do que o valor limite definido no dado de máquina MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT.
Entretanto, durante o fresamento periférico são permitidas retas que percorrem paralelamente à orientação da ferramenta, e da mesma forma círculos cujo plano de círculo é vertical ao plano de correção (aplicação em saídas macias da ranhura).
No fresamento de topo (CUT3D, CUT3DF, CUT3DFS) não são permitidas retas no sentido da orientação da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Não utilize splines ou polinômios quando estiver escrevendo a seção do contorno, mas sim retas e círculos.
Fragmentar a geometria da peça a trabalhar e cancelar a correção do raio de corte entre as várias seções.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10760 [Canal %1:] Bloco %2 eixo helicoidal não paralelo à orientação da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em uma compensação do raio de corte em atividade, uma helicoidal só é permitida se o eixo helicoidal se situar paralelamente à ferramenta. Ou seja, o plano do círculo e o plano de compensação têm de ser idênticos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Orientar o eixo helicoidal perpendicular ao plano de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10761 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte não é possível no caso de elipse com mais do que uma rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a usinagem do interior de uma elipse, os raios de curvatura são, em parte, maiores ou menores do que a correção do raio de corte.
Neste caso ocorreria nas elipses uma fragmentação em 4 blocos parciais, com raios de curvatura maiores e menores do que o raio de correção. Para um número maior de rotações aumentaria significativamente o tempo de cálculo devido ao número ilimitado de blocos parciais, que iriam surgir. No entanto, este caso seria recusado com o aviso de erro.
Se for possível fazer a compensação em toda ou em parte nenhuma da elipse, também são permitidas elipses que ultrapassem uma rotação completa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Utilizar fresas com um raio menor ou programar o movimento em blocos com o máximo de uma rotação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10762 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos vazios entre dois blocos de deslocamento com compensação do raio de corte ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo de blocos vazios permitido é limitado por um dado de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Alterar programa de peças
- Alterar o dado de máquina
- Verificar se SBL2 está selecionado. Em SBL2 é criado um bloco a partir de cada linha do programa de peças, podendo ultrapassar o número permitido de blocos vazios entre dois blocos de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10763 [Canal %1:] Bloco %2 a componente da trajetória do bloco no plano de compensação é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Através da monitoração de colisão com correção de raio de ferramenta ativa, o componente da trajetória do bloco no plano de correção passa a ser zero. Caso o bloco original não possua nenhuma informação de movimento perpendicular com o plano de correção, isto significa que este bloco será desconsiderado.
O alarme pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit1 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - O comportamento está correto em áreas muito estreitas que não podem ser processadas com a ferramenta ativa.
- Alterar o programa de peça se necessário.
- Utilizar ferramenta de raio menor se necessário.
- Programar CDOF/CDOF2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10764 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória não contínua com compensação ativa do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme surge, quando com compensação ativa do raio de corte o ponto de partida utilizado no cálculo da compensação não for igual ao ponto final do bloco anterior. Este caso pode ocorrer p.ex. quando um eixo geométrico é deslocado entre dois blocos como eixo de posicionamento, ou quando for alterada a compensação de comprimento da ferramenta em uma transformação cinemática (p.ex. transformação 5 eixos).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10765 [Canal %1:] Bloco %2 compensação 3D do raio de corte não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme surge quando se tenta ativar a compensação 3D do raio de corte, apesar da opção necessária não existir no comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: A opção não pode ser ativada através da alteração dos dado de máquina, porque o código necessário não existe fisicamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10766 [Canal %1:] Troca não permitida da orientação da superfície entre bloco %2 e bloco %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme surge em fresamentos de topo 3D quando, durante a transição de blocos, a superfície definida no primeiro bloco tem continuação no segundo bloco através da parte de trás da superfície nele definida. O Número do bloco no alarme designa o segundo bloco.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10767 [Canal %1:] Bloco %2 usinagem com ângulo lateral diferente de 0 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante o fresamento frontal com uma fresa Torus, o ângulo lateral tem de ser 0, se o vetor normal de superfície e a orientação da ferramenta incluam um ângulo inferior ao ângulo indicado pelo dado de máquina MD21082 $MC_CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT. Neste caso, só o ângulo de avanço pode ser diferente de 0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças. Eventualmente aplicar outra ferramenta (fresa de cabeça esférica)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10768 [Canal %1:] Bloco %2 orientação não permitida da ferramenta na compensação 3D do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme pode ocorrer nas operações de fresamento de topo 3D: O ângulo entre o vetor normal da superfície a ser usinada e o maior vetor normal da superfície da ferramenta é menor que o valor limite dado pelo MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT, ou então a ferramenta está orientada de modo que a usinagem precisa ser executada no lado de trás da superfície. Neste caso o maior vetor normal da superfície é o vetor, cuja direção é a que mais diverge da direção da ponta da ferramenta (isto é, paralelo ao eixo longitudinal da ferramenta).
Nas ferramentas cilíndricas ou ferramentas que terminam em um corpo cilíndrico (p. ex. a fresa toroidal normal), este vetor está em posição perpendicular ao vetor da ferramenta. O alarme para ferramentas deste tipo indica que o ângulo entre o eixo longitudinal da ferramenta ou uma linha periférica do cilindro e a superfície usinada se torna pequeno demais. Para ferramentas, cuja superfície (válida) não termina em um corpo cilíndrico, mas cônico (p. ex. fresas cônicas truncadas ou fresas toroidais definidas com menos de 90 graus), o alarme indica que o ângulo entre uma linha periférica do cone e a superfície usinada se torna pequeno demais.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças. Eventualmente aplicar outra ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10769 [Canal %1:] Bloco %2 vetor normal da superfície não permitido na compensação 3D do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os vetores normal de superfície e tangente de percurso deverão, teoricamente, estar perpendiculares entre si no fresamento 3D de topo, isto é, eles deverão formar um ângulo de 90 graus. Dado que dois vetores são programados independentemente um do outro, os desvios deste ângulo são possíveis e permitidos. O alarme será gerado quando o ângulo entre os vetores normal de superfície e tangente de percurso for menos que o ângulo limite indicado no dado de máquina MD21084 $MC_CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10770 [Canal %1:] Bloco %2 mudança do tipo de canto devido a uma alteração de orientação com compensação do raio de corte ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo de um canto (canto interior e exterior) depende da trajetória programada e também da orientação da ferramenta. Para tal, a trajetória programada é projetada no plano perpendicular em relação à orientação atual da ferramenta onde é determinado o tipo de canto. Caso se programe uma alteração da orientação entre dois blocos de posicionamento (em um ou em mais blocos), que faça com que o tipo de canto no final do primeiro bloco de posicionamento seja diferente do que no ponto de partida do segundo bloco, o aviso de alarme é ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10771 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do buffer de blocos local devido a orientação suave

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este erro ocorre quando tem de ser memorizado em buffer um número de blocos superior à capacidade de memorização existente.
Este erro só ocorre em software mal configurado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar a área do buffer local.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10772 [Canal %1:] Bloco %2 alteração ilegal da orientação na ativação ou desativação de usinagem frontal 3D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento frontal (compensação do raio de corte 3D) não são permitidos blocos intermediários com alteração de orientação entre o bloco de ativação e o primeiro bloco de correção, ou seja, entre o último bloco de compensação e o bloco de desativação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10773 [Canal %1:] Orientação ilegal da ferramenta no bloco %2 do canto interior no bloco %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do bloco, label

Definições: Nos cantos interiores, a trajetória dos respectivos blocos de posicionamento é reduzida. No entanto, mantém-se a alteração de orientação inicialmente programada no bloco, sendo executada em sincronização com a trajetória reduzida. Devido à relação alterada daí resultante, entre a tangente da trajetória, a normalização de superfície e a orientação da ferramenta, podem surgir durante o fresamento frontal 3D alguns pontos com ângulo lateral incompatível. Tal não é permitido.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10774 [Canal %1:] Dimensões ilegais da ferramenta no fresamento frontal no bloco %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme surge quando, durante o fresamento frontal, são programadas medidas de ferramentas incompatíveis, como, p. ex., raio de ferramenta negativo, raio de curvatura zero ou negativo nos tipos de ferramentas que necessitam de um raio de curvatura, ângulo de corte zero ou negativo em ferramentas cônicas.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10775 [Canal %1:] Troca de ferramenta ilegal com fresamento frontal no bloco %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme surge, quando, durante a compensação ativa do raio de corte 3D em fresamentos de topo, é programada uma mudança de ferramenta, originando a alteração do tipo de ferramenta, ou se esta não ocorrer, pelo menos a alteração de uma medida relevante da ferramenta em relação à ferramenta selecionada. Dependendo do tipo da ferramenta, medidas relevantes podem ser o diâmetro da ferramenta, o raio circular ou o ângulo de corte. São permitidas alterações no comprimento da ferramenta.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10776 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 deve ser eixo geométrico se a compensação do raio de corte estiver ativa

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: O alarme surge quando o eixo necessário para a compensação do raio de corte não for um eixo geométrico. Em CUT2DF o eixo pode ser o eixo de posicionamento perpendicular no plano de usinagem. Em todos os restantes modos de compensação (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF), todos os eixos geométricos têm de ser também trabalhados como tal.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção:
Corrigir o programa da peça
Na seleção do G41/42 , os eixos envolvidos devem ser reconhecidos como GEOAX no canal .É possível programar por GEOAX() ou G91 G0 X0 Y0 no bloco com G41/42.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10777 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte: demasiados blocos com supressão de correção

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo permitido de blocos com supressão ativa de correção para correção de raio de ferramenta é limitado pelo dado de máquina MD20252 $MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção:
- Alterar programa de peças.
- Alterar dado de máquina.
- Verificar se está selecionado SBL2. Com SBL2, é gerado um bloco a cada linha do programa de peça, fazendo com que o número possível de blocos vazios entre dois blocos de posicionamento possa eventualmente ser excedido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10778 [Canal %1:] Bloco %2 parada de pré-processamento com compensação ativa do raio de ferramenta

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se com a correção ativa do raio da ferramenta for detectada uma parada de pré-processamento (ou programado pelo usuário ou gerado internamente) e se for definido o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE, então é dada esta advertência, pois nesta situação poderão ocorrer movimentos de máquina não esperadas pelo usuário (finalização da correção do raio e nova aproximação).

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Continuar a usinagem com CANCEL e START.
- Alterar o programa de peça.
- Colocar o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE em FALSE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10779 [Canal %1:] Bloco %2 Ferramenta inadmissível para a fresadora circunferencial 3D com TRC.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para uma fresadora circunferencial 3D com compensação ativa de raio de ferramenta (CUT3DC), as ferramentas com posição de corte relevante (ferramentas para giro e fresadora, os tipos de ferramenta 400 - 599) não são permitidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Ative a ferramenta sem a posição de corte relevante (ferramenta de fresagem).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10780 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal de ferramenta de retífica ou torneamento com correção do raio de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma troca de ferramenta no qual um corretor (diferença entre o centro da aresta e o seu ponto de referência) se altera, é somente permitida em linha e em blocos polinomiais.
É permitido em blocos circulares, blocos de envolvente e em blocos que incluam rotações polinomiais com máximo grau permitido p/ numerador e denominador.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Continuar a usinagem com CANCEL e START
- Alterar o programa de peça
- Ajustar o dado SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE para FALSE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10781 [Canal %1:] Bloco %2 orientação ilegal da envolvente com compensação de raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A compensação de raio de corte é somente permitida com envolventes se o plano de compensação coincidir com o plano da envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10782 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de curvatura ilegal com compensação de raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme ocorre se uma tentativa foi feita de aplicar uma compensação de raio de corte a um tipo de curvatura para o qual esta função não está implementada. A única causa até o momento: envolvente com compensação de raio de corte 3D.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10783 [Canal %1:] Bloco %2 o tipo de correção do raio requer uma transformação de orientação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme ocorre quando há a tentativa de se ativar o tipo de correção do raio da ferramenta onde uma modificação de orientação da ferramenta deverá ser possível e a opção 'Transformação de orientação' não está presente. O alarme somente pode ocorrer quando um dos seguintes códigos G está ativo no grupo de códigos 22:
- CUT3DC
- CUT3DCC
- CUT3DCCD

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Alterar o programa de peças
- Instalar a opção 'Transformação de orientação'

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10784 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta inválida na correção do raio da ferramenta com superfícies de limite

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na ativação da correção do raio da ferramenta com superfícies de limite está ativa uma ferramenta de tipo inválido. Somente são permitidas fresas com os tipos de ferramenta 1 até 399 com as exceções a seguir:
- 111 Fresa com arredondamento esférico das pontas
- 155 Fresa cônica
- 156 Fresa cônica
- 157 Fresa cônica

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Utilizar outra ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10790 [Canal %1:] Bloco %2 troca de plano durante programação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O plano ativo foi trocado entre o primeiro e o segundo sub-bloco na programação de duas linhas retas com parâmetros de ângulo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10791 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo inválido durante uma programação linear

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi encontrado nenhum ponto intermediário na programação de um contorno consistindo de duas linhas retas e uma especificação de ângulo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10792 [Canal %1:] Bloco %2 tipo ilegal de interpolação durante programação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Somente spline ou interpolação linear são permitidas para programação com 2 linhas retas mais especificação de ângulos. Interpolações circulares ou polinomiais não são permitidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10793 [Canal %1:] Bloco %2 segundo bloco ausente durante interpolação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O segundo bloco está ausente durante a programação de duas linhas retas com especificação de ângulo. Esta situação somente ocorre se o primeiro sub-bloco é também o último bloco de programa, ou se o primeiro sub-bloco for seguido por um outro bloco com uma instrução de parada do processamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10794 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo ausente no segundo bloco na programação de uma interpolação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ângulo está ausente no segundo bloco na programação de duas linhas retas mais especificação de ângulo. Este erro pode somente ocorrer se um ângulo foi programado no bloco seguinte, mas não há nenhuma programação de eixos que pertencem ao plano ativo neste bloco. A causa deste erro pode também ser devido a intenção de se programar uma simples linha reta com um ângulo, no bloco anterior. Neste caso, exatamente um eixo do plano ativo deve se programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10795 [Canal %1:] Bloco %2 conflito do parâmetro de ponto final durante a programação com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a programação de uma linha reta, ambas as posições do plano ativo e também de um ângulo são especificadas (a posição do ponto final é especificada em excesso), ou a posição da coordenada programada não pode atingir o ângulo declarado. Se um contorno consistindo de 2 linhas retas com especificação de ângulo está para ser programado, é possível declarar as duas posições dos eixos do plano e um ângulo, no segundo bloco. O erro pode também ocorrer se, devido a um erro de programação, o bloco seguinte não puder ser interpretado como primeiro sub-bloco deste contorno. Um bloco é interpretado como o primeiro bloco de um contorno de dois blocos se um ângulo, mas não um eixo do atual plano selecionado, for programado, e se o bloco ainda não é o segundo bloco do contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10800 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 não éum eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Em uma transformação ativa ou em um Frame com uma componente rotativa são necessários os eixos geométricos para a preparação do bloco. Se um eixo geométrico foi processado anteriormente como eixo de posicionamento, permanece no status 'eixo de posicionamento' até ser programado de novo como eixo geométrico.
Através do movimento POSA , para além dos limites dos bloco não se consegue detectar no pré-processamento se o eixo já atingiu a sua posição de chegada quando o bloco é processado. Tal, é uma condição importante para o cálculo da componente ROT de um Frame ou eventualmente de uma transformação.
Se eixos geométricos são utilizados como eixos de posicionamento, não pode:
1. Especificar qualquer rotação no frame geral atual.
2. Selecionar qualquer transformação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Após selecionar uma transformação ou um frame, deve-se programar novamente o eixo geométrico operando como eixo de posicionamento (p.ex. depois de WAITP), a fim de reverter o status para 'eixo geométrico'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10805 [Canal %1:] Bloco %2 reposicionamento após comutação de eixo geométrico ou de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em ASUP foi alterada a atribuição de eixos geométricos a eixos de canal ou a transformação ativa foi modificada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10810 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada a função 'avanço por rotação' (com G95 ou G96) ou 'rosca rígida' (com G331/G332), apesar de não se ter sido definido um fuso mestre, do qual a velocidade poderia ser derivada.
Para a definição o MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND está disponível (valor padrão) ou o comando SETMS no programa de peças, com o qual cada fuso do canal pode ser convertido em fuso mestre.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar previamente o fuso mestre com MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... índice canal, m ... n.º do fuso) ou defini-lo no programa de peças NC com um comando, antes de se programar uma nova função G que exija um fuso mestre.
O eixo da máquina que deve operar como fuso tem de possuir um número de fuso no MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... índice do eixo da máquina, m ... n.º do fuso). Além disso, tem de ser atribuído a um canal (índice de eixo do canal 1 ou 2) com o MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... índice do eixo do canal, m ... índice do eixo da máquina).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10820 [Canal %1:] Eixo circular/fuso %2 não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programado um avanço por rotação para eixos de contorno e sincronização ou para um eixo/fuso. No entanto não se encontra disponível o eixo circular/fuso, do qual deve derivar o avanço.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças ou corrigir o dado de ajuste SD43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10860 [Canal %1:] Bloco %2 não foi programado avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Causa:
Para o bloco de deslocamento indicado não há nenhuma velocidade de deslocamento programada.
Avanço F ou FZ:
Na definição da velocidade de deslocamento através do avanço F ou FZ, após uma troca de tipo de avanço, p. ex. avanço linear G94 para avanço por rotação G95 F or G95 FZ , o avanço F ou FZ não foi reprogramado.
Avanço modal FRCM:
Na definição da velocidade de deslocamento modal FRCM para arredondamento RND ou chanfro CHF, após uma troca de tipo de avanço, p. ex. avanço linear G94 para avanço por rotação G95, o avanço FRCM não foi reprogramado, ou avanço por rotação G95 F após um avanço G95 FZ.
Nota
O avanço FRCM deve ser reprogramado caso este esteja ativo antes de uma troca de tipo de avanço, isto é, programado diferente de 0. Mesmo se o atual bloco de deslocamento não conter nenhum chanfro CHF ou arredondamento RND.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programe o avanço de acordo com o tipo de interpolação.
- G93: o avanço é indicado como valor de tempo recíproco sob o endereço F em [rev/min].
- G94 e G97: o avanço é programado sob o endereço F em [mm/min] ou [m/min].
- G95: o avanço é programado como avanço por rotação sob o endereço F em [mm/Rotação].
  ou sob o endereço FZ em [mm/dente].
- G96: o avanço é programado como velocidade de corte sob o endereço S em [m/min]. Esse valor resulta do número de rotações do fuso atual.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10861 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de posicionamento do eixo %3 é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programada a velocidade do eixo e a velocidade de posicionamento declarada no dado de máquina é zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir outra velocidade no dado de máquina MD32060 $MA_POS_AX_VELO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10862 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre é um eixo de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma trajetória que também inclui o fuso mestre como eixo de trajetória. Mas a velocidade da trajetória é derivada das rotações do fuso mestre (p.ex. G95).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de forma a que deixe de existir relação com o mesmo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10865 [Canal %1:] Bloco %2 FZ ativo, mas sem offset de ferramenta, ferramenta %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Ferrame.

Definições: Para o bloco de deslocamento indicado um avanço por dentes está ativo, mas sem offset de ferramenta.
O deslocamento pode ser realizado após a confirmação do erro. Para calcular o avanço efetivo será atribuído um dente por rotação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Verificar o programa de NC para a seleção da ferramenta correta e corrigi-la, caso requerido; então continue o programa com NC start.
Ou:
Continue o programa de NC com NC start. Para o cálculo do avanço efetivo, é atribuído um dente por rotação

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10866 [Canal %1:] Bloco %2 FZ está ativo, mas o número de dentes do D ativo %4 da ferramenta %3 é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identific.
%4 = Número D

Definições: Avanço por dente é ativo para o bloco de deslocamento indicado, mas o número D de 0 é selecionado através de $TC_DPNT (número de dentes).
O deslocamento pode ser realizado após a confirmação do erro. Para calcular o avanço efetivo será atribuído um dente por rotação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o programa de NC para a seleção da ferramenta correta e corrigi-la, caso requerido;
então continue o programa com NC start.
Ou:
Continue o programa de NC com NC start. Para o cálculo do avanço efetivo, é atribuído um dente por rotação

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10870 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal definido para velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi selecionada velocidade de corte constante, mesmo que nenhum eixo transversal tenha sido aplicado como eixo de referência para velocidade de corte constante ou atribuído como tal através do SCC[AX].
A velocidade de corte constante pode ser ativada através de:
- Posição básica G96, G961 ou G962 do grupo G 29 durante a inicialização
- Programação de G96, G961 ou G962
Um eixo de referência para G96, G961 ou G962 pode ser aplicado como eixo transversal no MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou definido como tal através da instrução SCC[AX].

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificar o dado de máquina MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF.
Antes da programação do G96, G961 ou G962 deverá ser definido um eixo transversal como eixo de referência para velocidade de corte constante através do dado de máquina MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou SCC[AX].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10880 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos vazios entre 2 blocos de posicionamento com inserção de raios ou chanfros

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Entre 2 blocos que possuem elementos de contorno e que devem ser ligados por um chanfro ou por um raio (CHF, RND), estão programados uma quantidade de blocos sem informação sobre o contorno, maior do que o valor do dado de máquina MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peças, para que o número permitido de blocos em branco não seja ultrapassado ou colocar o dado de máquina específico de canal MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (blocos vazios com chanfros/raios) com número máximo de blocos vazios.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10881 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do bloco de buffer local na inserção de chanfros ou raios.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Entre 2 blocos que possuem elementos de contorno e que devem ser ligados por um chanfro ou por um raio (CHF, RND), encontram-se programados blocos vazios, sem informação de contorno, em quantidade maior que a capacidade da memória intermediária local.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças de forma a reduzir o número de blocos vazios.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10882 [Canal %1:] Bloco %2 não ative chanfros ou raios sem movimento de posicionamento no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi inserido chanfro ou raio entre 2 contornos lineares ou circulares (arredondamento de canto) porque:
Não há qualquer contorno linear ou circular no plano.
Há um movimento fora do plano.
Houve uma mudança no plano.
O número admissível de blocos sem informação de movimento foi excedido(blocos dummy).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças segundo o erro acima mencionado, ou alterar a quantidade permitida de blocos vazios do programa, no dado de máquina específico de canal MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10883 [Canal %1:] Bloco %2 valor do chanfro ou do filete têm de ser reduzidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme é enviado, se pelo menos um dos blocos relevantes, na inserção de raios ou chanfros, é tão pequeno que o elemento de contorno a ser inserido deve ser reduzido contra o valor original programado. O alarme ocorre somente se o bit 4 estiver ativado no dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK. Caso contrário o chanfro ou o raio é corrigido sem o envio do alarme.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças ou continue com o programa sem modificações após a tecla de cancelamento e partida de ciclo ou partida de ciclo somente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10890 [Canal %1:] Bloco %2 estouro da memória intermediária local durante o cálculo Spline

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo de blocos vazios permitido é limitado por um dado de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar o programa de peças:
- Alterar o dado de máquina
- Verificar se está selecionado SBL2. Em SBL2 é criado um bloco a partir de cada linha do programa de peças, podendo o número admissível de blocos vazios ser ultrapassado entre dois blocos de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10891 [Canal %1:] Bloco %2 a multiplicidade do nó é superior à ordem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na Spline B a distância dos nós PL (nó = ponto na Spline onde 2 polinômios se encontram) foi programada excessivamente com o zero (isto é, a 'multiplicidade' de um ponto de nó é muito grande).
Na Spline B quadrada podem ser programadas no máximo duas vezes consecutivas a distância do nó com valor zero, na Spline B cúbica no máximo três vezes.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A distância do nó PL = 0 deve apenas ser programada consecutivamente em correspondência ao grau da Spline B utilizada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10900 [Canal %1:] Bloco %2 não há valor S programado para a velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Caso G96 esteja ativo, falta a velocidade de corte sob o endereço S.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma velocidade de corte constante sob S em [m/min] ou desativar a função G96. Por exemplo, se em G97 o avanço prévio se mantém, mas o fuso continua a rodar com a atual rotação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10910 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade excessiva em um eixo de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a análise das trajetórias dos eixos de percurso no processamento de blocos foi detectado um forte desvio local da velocidade de um ou mais eixos de percurso em relação à velocidade de percurso.
Uma situação deste tipo pode ter uma das seguintes causas:
- A trajetória percorre próxima às posições singulares da cinemática dos eixos da máquina.
- A característica de contorno programada é muito irregular.
- A definição FGROUP relativa ao contorno é desfavorável.
- A configuração MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0 não é suficiente para alterações de curvatura que ocorrem durante um bloco. Este problema ocorre frequentemente no G643, G644 ou COMPCAD.
- Uma transformação cinemática não foi implementada numericamente com a precisão necessária.
Para evitar sobrecargas de eixos com segurança, a velocidade de percurso geralmente é reduzida drasticamente. Eventualmente isto pode parecer como uma parada aparente da máquina. Quando a posição singular é alcançada, ocorrem repentinamente fortes movimentos de eixo.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Uma divisão do bloco em vários menores muitas vezes oferece uma melhora.
Se o MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0, então o alarme pode, eventualmente, ser evitado através de um valor MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=3 ou 5, pois aqui os blocos são analisados com mais precisão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10911 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não permite passagem pelo pólo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O percurso da curva passa pelo pólo da transformação.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10912 [Canal %1:] Bloco %2 pré-processamento não está sincronizado com o processamento principal de forma segura

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O percurso da curva não pode ser calculado previamente de forma segura. A razão para isto é que os eixos envolvidos na transformação estão sendo operados como eixos de posicionamento, ou devido ao pólo de transformação ser circunavegado excessivamente pela curva.
A partir deste bloco é efetuado o controle de velocidade no processamento principal. Este é mais conservador que no cálculo prévio. A função lookahead é desativada. Caso não seja possível a transferência do controle de velocidade para o processamento principal, o processamento do programa de peças será abortado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma ação é normalmente necessária. No entanto, o controle de velocidade opera de forma mais eficiente, se o programa de peças for alterado.
- Caso um pólo de transformação seja circunavegado várias vezes pela curva, é recomendável subdividir o bloco em partes menores.
- Se a causa é o eixo de posicionamento, deve-se verificar se o eixo também pode ser operado como eixo da trajetória. A desativação do lookahead mantém-se até que o pré-processamento possa partir novamente das condições definidas (p.ex. com a mudança JOG ->AUTO, troca de ferramentas ou de ângulo de corte).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10913 [Canal %1:] Bloco %2 perfil de avanço negativo é ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O perfil de avanço dado é em parte negativo. No entanto, não é permitido um avanço negativo da trajetória. O perfil de avanço é ignorado. O bloco de avanço especificado e o valor são tomados quando do deslocamento do bloco todo.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma ação é geralmente necessária. No entanto, a mensagem de alarme indica a existência de uma programação incorreta, que deverá ser eliminada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10914 [Canal %1:] Bloco %2: O movimento não foi possível durante a transformação ativa.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado. As seguintes causas podem ser atribuídas ao erro indicado, no caso de transformação TRANSMIT: Uma área (circular) existe em torno do pólo onde o posicionamento não é permitido. Esta área é criada pelo fato de que o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado próximo ao pólo.
A área é definida por:
- Dado de máquina (MD24920 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL...)
- Compensação ativa de comprimento da ferramenta (veja $TC_DP...) Se a compensação do comprimento da ferramenta é levada em consideração nos cálculos, depende do plano de trabalho selecionado (veja G17 ...)
- A maquina para antes do bloco com falha.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Corrigir o valor incorreto da compensação de comprimento da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10915 [Canal %1:] Bloco %2 Problema de preparação em LookAhead (Identificador %3, Detalhes %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro
%4 = Detalhes dos erros

Definições: O NCK foi parametrizado incorretamente (sob determinadas circunstâncias, a memória parametrizada não é suficiente) que é por que LookAhead não pode ser mais operado no modo de expansão.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modifique a parametrização (aumente a memória LookAhead e/ou o buffer IPO, modifique as tolerâncias). Utilize o padrão LookAhead.
Se necessário, entre em contato com a Siemens.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10916 [Canal %1:] Bloco %2 Problema de preparação em LookAhead (Identificador %3, Detalhes %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro
%4 = Detalhes dos erros

Definições: O NCK foi parametrizado incorretamente (sob determinadas circunstâncias, a memória parametrizada não é suficiente) esta é a razão pelo qual o perfil gerado não é suave e uniforme como poderia ser.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Modifique a parametrização (aumente a memória de LookAhead e/ou buffer IPO, modifique as tolerâncias).
1010: Aumente o buffer IPO para pelo menos 50 blocos ou quantidade máxima de blocos nas duas vezes na rampa de frenagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10930 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação não permitido no contorno de remoção de aparas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No programa de contorno para a remoção de aparas são permitidos os seguintes tipos de interpolação: G00, G01, G02, G03, CIP, CT

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Na subrotina de contorno devem ser apenas programados elementos de trajetória, que são compostos por retas e arcos de círculo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10931 [Canal %1:] Bloco %2 erro no contorno de remoção de aparas programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na subrotina para o contorno na remoção de aparas encontram-se os seguintes erros:
- Círculo completo
- Elementos de contorno que se cruzam
- Posição de início incorreta

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Os erros acima mencionados devem ser corrigidos na subrotina para o contorno de remoção de aparas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10932 [Canal %1:] Bloco %2 a preparação do contorno foi novamente iniciada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A primeira preparação de contorno/decodificação de contorno deve ser finalizada com EXECUTE.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de uma nova seleção da preparação de contornos (comando CONTPRON) incluir no programa de peças o comando EXECUTE para conclusão da preparação anterior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10933 [Canal %1:] Bloco %2 o programa de contornos não contém blocos de contornos suficientes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O programa de contorno contém:
- Menos que 3 blocos de contorno com CONTPRON
- Nenhum bloco de contorno com CONTDCON

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar o tamanho do programa com o contorno de remoção de aparas para pelo menos 3 blocos NC com movimentos de ambos os eixos no atual plano de trabalho.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10934 [Canal %1:] Bloco %2 o campo para a segmentação de contornos possui uma dimensão demasiado pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a decomposição de contornos (ativada com a palavra-chave CONTPRON) é identificado que o campo para a tabela de contornos está definido demasiado pequeno. Para cada elemento de contorno admitido (círculo ou reta) tem de haver uma linha na tabela de contornos.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A definição das variáveis da array para a tabela de contornos deve ser elaborada tendo em consideração os elementos de contornos previstos. A decomposição divide alguns blocos NC em até 3 passos de usinagem. Exemplo: N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] Campo de variáveis para a tabela de contornos orientada para 30 passos de usinagem. O número de colunas é uma quantidade fixa (11).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10940 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 não ser apagada/sobrescrita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: A tabela de curvas pode ser apagada somente se não estiver ativa em um acoplamento.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Todos os acoplamentos que utilizam a tabela de curvas a ser apagada têm de ser desativados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10941 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: Limite de memória SRAM do NC alcançada Tipo %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Tipo de objeto

Definições:
Memória dinâmica insuficiente durante a definição da tabela de curvas.
O parâmetro Tipo de objeto indica para qual tabela de curvas de objeto
a memória se destina:
1: Número de tabelas de curvas muito pequeno (MD18400 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS)
2: Número de segmentos lineares de tabela de curvas muito pequeno (MD18403
$MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN)
3: Número de segmentos polinomiais de tabela de curvas muito pequeno (MD18402
$MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS)
4: Número de polinômios de tabelas de curvas muito pequeno (MD18404 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS)

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado. Apague as tabelas de curvas não necessárias ou reconfigure o espaço do disco para as tabelas de curva. O processo de definição da tabela de curva tem que ser refeito; veja dados de máquina:
MD18400 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS, MD18402 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS, MD18403
$MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN,
MD18404 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10942 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: instrução ilegal na definição

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições:
Na definição da tabela de curvas, diversas sequências de comandos ilegais causaram este alarme. Por exemplo, não é admitida a terminação da definição de uma tabela de curvas com M30 antes de ter programado o comando CTABEND.

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10943 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 inversão de direção do valor de guia no bloco não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Neste bloco as condições para a conversão de um contorno programado em uma tabela de curvas não foram preenchidas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10944 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 transformação ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: A utilização de uma transformação não é admitida em uma tabela de curvas se o eixo mestre ou o eixo escravo programados no CTABDEF estiverem envolvidos na transformação. Exceto: TRAANG.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10945 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 acoplamento ilegal de eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Não é permitido programar um acoplamento de eixos para o eixo mestre e o eixo escravo programados no CTABDEF.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10946 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 contorno não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Entre CTABDEF e CTABEND não foi programado nenhum movimento para o eixo mestre. Uma tabela de curvas sem contorno não é permitida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10947 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 contorno descontínuo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: A definição de contorno em uma tabela de curvas deve ser contínua. Descontinuidades podem resultar, p.ex., da ativação de uma transformação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10948 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Foi definida uma tabela de curvas periódica na qual o eixo escravo tem, no fim da tabela, uma posição diferente da posição do início de tabela.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10949 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Um movimento de eixo escravo foi programado sem o movimento de um eixo mestre.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10950 [Canal %1:] Função de cálculo do comprimento de arco não é preciso

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Não se conseguiu executar a função de cálculo do comprimento de arco com a precisão exigida.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Não se conseguiu executar a função de cálculo do comprimento de arco na interpolação polinomial ativa, com a precisão exigida. Será necessário aumentar o MD20262 $MC_SPLINE_FEED_PRECISION, ou reservar mais memória para a representação dos polinômios dos comprimentos de arcos. Por meio do MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS é especificada a quantidade dos segmentos de polinômio que podem ser utilizados por bloco, para aproximar a função de comprimento de arco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10951 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 o valor seguinte do período é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: --

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Certificar-se que os dados da tabela sejam corretos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10955 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Um movimento para eixo escravo foi programado sem um movimento para o eixo mestre. Isto pode também ocorrer se, com compensação de raio ativa, um bloco foi criado na qual o eixo escravo se desloca mas não o eixo mestre. O alarme é somente para informação e pode ser suprimido programando MD20900 $MC_CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION = 2.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme pode ser cancelado através do dado MD20900 $MC_CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION=2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10956 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: Limite de memória DRAM do NC alcançada Tipo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Tipo de objeto

Definições: Memória dinâmica insuficiente na DRAM durante a definição da tabela de curvas.
O parâmetro Tipo de objeto indica para qual tabela de curvas de objeto
a memória se destina:
1: Número de tabelas de curvas muito pequeno (MD18406 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM)
2: Número de segmentos lineares de tabela de curvas muito pequeno (MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM)

3: Número de segmentos polinomiais de tabela de curvas muito pequeno (MD18408 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM)
4: Número de polinômios de tabelas de curvas muito pequeno (MD18410 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague a tabela de curvas que não é mais necessária na memória DRAM ou reconfigure o espaço de memória para a tabela de curvas. A tabela de curvas deve então ser redefinida. Dados de máquina para reconfiguração da tabela de curva na DRAM:
MD18406 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM, MD18408 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM, MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM, MD18410 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10958 [Canal %1:] Tabela de curvas linear %2, tipo de memória %3 contém %4 segmentos de polinômio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da tabela de curvas
%3 = Tipo de memória
%4 = Número de segmentos de polinômio

Definições: Na geração da tabela de curvas com o ID indicado no tipo de memória indicado
(1 = SRAM, 2 = DRAM) foram utilizados segmentos de polinômio ao invés dos possíveis segmentos
lineares. Com o aumento do número de segmentos de tabela de curvas até o número
indicado, a tabela de curvas pode ser armazenada de forma adequada.
Dependendo do tipo de memória, são os dados de máquina a seguir:
1 (SRAM): MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN
2 (DRAM): MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A memória da tabela de curvas indicada pode ser criada e otimizada aumentado
o MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN ou MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM
e repetindo a geração da tabela.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10960 [Canal %1:] Bloco %2 COMPCURV/COMPCAD e correção de raio não podem ser utilizados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os tipos de compressores COMPCURV e COMPCAD não podem ser utilizados simultaneamente com a correção de raio de corte. Com a correção de raio de corte pode ser ativado apenas o tipo de compressor COMPON.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10961 [Canal %1:] Bloco %2 com a correção de raio ativa, no máximo é permitida polinômios cúbicos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com correção de raio são permitidos, no máximo, polinômios cúbicos para os eixos geométricos. Não é possível, neste caso, programar polinômios do 4.° e do 5.° grau.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10962 [Canal %1:] Bloco %2 função %3 não é possível com correção de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da função

Definições: Com esta versão de software, a função descrita pelo alarme pode ainda ser utilizada junto com correção de raio. Modificar o programa de peças ou atualizar a versão a versão de software.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10970 [Canal %1:] Bloco %2 Modo de controle de trajetória ativo durante a estampagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O modo de controle de trajetória G64x é ignorado durante a estampagem e o funcionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desativar com G60 o modo de controle de trajetória durante a estampagem e puncionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10980 [Canal %1:] Bloco %2 função de Orientação impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme pode ter as seguintes causas:
1. A suavização de orientação não pode ser ativada com OSD ou OST em razão de MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0. Este MD deve ter o valor 1.
2. A orientação do trecho relativo não pode ser ativada com ORIPATH/ORIPATHS and MD21094 $MC_ORIPATH_MODE = 1 em razão de MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0. Este MD deve ter o valor 1 se MD21094 $MC_ORIPATH_MODE = 1.

3. A interpolação de orientação de trecho relativo não pode ser ativada com ORIROTC com cinemática de 6 eixos em razão de MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0 mas MD21094 $MC_ORIPATH_MODE = 1. Se MD21094 $MC_ORIPATH_MODE = 1, então MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 1 deve ser também ajustado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10982 [Canal %1:] Bloco %2 Suavização de orientação com ORISON não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme tem a seguinte causa:
A suavização da orientação com ORISON somente será possível, caso o MD
MD28590 $MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 4.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça ou definir MD28590 $MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 3.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12000 [Canal %1:] Bloco %2 endereço %3 programado várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do endereço

Definições: A maioria dos endereços (códigos de programação) podem apenas ser utilizados uma única vez no mesmo bloco NC, para que a informação do bloco permaneça clara (p.ex. X... T... F... etc.. - Exceção: Funções G, M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAMM CORRECT. Selecionar a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
- Remover no programa NC os códigos que aparecem várias vezes (exceto aqueles nos quais são permitidas várias atribuições de valores).
- Verificar se o endereço (p. ex. o nome do eixo) é indicado através de uma variável definida pelo operador (eventualmente não é fácil de identificar, se a atribuição do nome do eixo à variável só for efetuada no programa através de operações aritméticas).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12010 [Canal %1:] Bloco %2 endereço %3 tipo de endereço programado muitas vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do endereço

Definições: Para cada tipo de endereço é definido internamente, quantas vezes ele pode aparecer em um bloco NC (p. ex. dessa forma todos os eixos estão juntos em um tipo de endereço que está em função de um limite de bloco).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAMM KORREKT. selecionar a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
A informação do programa deve ser dividida em vários blocos. No entanto, certifique-se que as funções são do tipo não modal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12020 [Canal %1:] Bloco %2 combinação de alteração de endereços não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Tipos de endereços válidos são 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Nem todas estas alterações de endereços são aplicáveis a todos os tipos de endereço. O manual de programação especifica quais destes podem ser utilizadas para os diversos tipos de endereços. Caso a modificação de endereço seja aplicada em tipos de endereços não autorizados, é ativado o alarme, p.ex.
N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100
Parâmetros de interpolação com DC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Aplicar as modificações de endereço não modal, de acordo com o manual de programação, apenas em endereços permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12030 [Canal %1:] Bloco %2 argumentos ou tipo de dados inválidos em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na interpolação por polinômios, são possíveis no máximo polinômios do 3º grau. (Vide manual de programação)
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
Os coeficientes a0 (pontos iniciais) são os pontos finais do bloco anterior e não precisam ser programados. Em um bloco de polinômios são permitidos no máximo 3 coeficientes por eixo (a1, a2, a3).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12040 [Canal %1:] Bloco %2 expressão %3 não é do tipo de dados 'AXIS'

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte no bloco

Definições: Algumas palavras-chave pedem que os dados em seus Parâmetros sejam escritos em variável do tipo 'AXIS'. Por exemplo, na palavra-chave PO o identificador de eixo deve ser especificado entre parêntesis, e deve ser definido como variável do tipo 'AXIS'. Nas seguintes palavras-chave são apenas admissíveis Parâmetros do tipo AXIS:
AX[..], FA[..], FD[..], FL[..], IP[..], OVRA[..], PO[..], POS[..], POSA[..]
Exemplo:
N5 DEF INT INFEED=Z1 ; incorreto, isto não especifica nenhum; identificador de eixo, mas sim o número '26 161'
N5 DEF AXIS INFEED=Z1; correto
:
N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[INFEED]=(1,2,3)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir o programa de peças de acordo com as instruções dos manuais de programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12050 [Canal %1:] Bloco %2 endereço DIN %3 não configurado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Endereço DIN no bloco de texto fonte

Definições: O nome do endereço DIN (p.ex. X, U, X1) não está definido no comando. Além dos endereços DIN fixos, o comando dispõe também de endereços variáveis. Vide 'Endereços variáveis' no manual de programação. Os nomes destes endereços podem ser alterados através dos dados de máquina.
P.ex..: Identificador DIN ->Identificador configurado
G01 -> LINE, G04 ->WAIT

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Estudar o manual de programação e os dados de máquina sobre os endereços atualmente configurados e o seu significado, e corrigir o bloco DIN de acordo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12060 [Canal %1:] Bloco %2 o mesmo grupo G programado repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As funções G utilizáveis no programa de peça estão divididas em grupos que são ou não determinantes de sintaxe. De cada grupo G somente pode ser programada uma função G por vez. As funções de um mesmo grupo cancelam uma às outras.
O alarme somente refere-se às funções G não determinantes de sintaxe. Se forem chamadas várias funções G destes grupos em um bloco NC, então sempre terá efeito a última de um grupo (as anteriores serão ignoradas).
Funções G determinantes de sintaxe: 1º ao 4º grupo G
Funções G não determinantes de sintaxe: 5º ao enésimo grupo G

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Não é necessária uma correção, contudo, dever-se verificar se a última função G programada é realmente a pretendida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12070 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções G de sintaxe definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Funções G de sintaxes definidas determinam a composição do bloco do programa de peças e dos endereços aí contidos. Somente uma função G de sintaxe definida pode ser programada no mesmo bloco. As funções G dos grupos 1 - 4 são de sintaxes definidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Analisar o bloco NC e distribuir as funções G por vários outros blocos NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12080 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe no texto %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = área do texto de origem

Definições: A gramática neste bloco está incorreta na posição de texto indicada. A razão precisa para este erro não pode ser especificada com mais detalhes por haver muitas possibiliades.
Exemplo 1:
N10 IF GOTOF ... ; está faltando a condição para o salto!
Exemplo 2:
N10 DEF INT VARI=5
N11 X VARI ; a operação está faltando para as variáveis X e VARI
Exemplo 3:
13 R1=5
N15 R1=10 M=R1 ; a atribuição de valores deve estar sozinha no bloco e não deve conter nenhum outro comando, como a emissão da função auxiliar ou transversal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função 'Bloco de correção' com o Softkey CORREÇÃO DO PROGRAMA. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
Analisar o bloco e corrigi-lo com base nas regras de sintaxe indicadas no Guia de Programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12090 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 não esperado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro inválido no texto

Definições: A função programada está pré-definida e não permite nenhum Parâmetro quando chamada. Será indicado o primeiro Parâmetro não esperado.
Exemplo: Na chamada da subrotina pré-definida TRAFOOF (desativar uma transformação) ainda foram encontrados Parâmetros (um ou mais).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função 'Bloco de correção' com o Softkey CORREÇÃO DO PROGRAMA. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
Programa a função sem transferência de ParâmetrosCont. programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12100 [Canal %1:] Bloco %2 número de passes %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de passos

Definições: As subrotinas chamadas com MCALL são modais, isto é, após cada bloco com instruções de avanço, a subrotina é executada uma única vez. Por esta razão não é permitida a programação do número de passes sob o endereço P. A chamada modal tem efeito até que seja programado um novo MCALL, com um novo nome de subrotina ou sem (função de cancelar).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar a chamada da subrotina MCALL sem número de passes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12110 [Canal %1:] Bloco %2 sintaxe do bloco não pode ser interpretada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os endereços programados no bloco não são permitidos com a função G determinada pela sintaxe válida. P.ex. G1 I10 X20 Y30 F1000.
No bloco linear não pode ser programado nenhum Parâmetro de interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar a composição do bloco e corrigir de acordo com os requisitos do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12120 [Canal %1:] Bloco %2 insira função G especial em blocos separados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A função G programada neste bloco tem de ser a única. Nenhum endereço genérico ou ação síncrona podem ser programados no mesmo bloco. As funções G são:
G25, G26Limitação da área de trabalho, e do número de rotações do fuso
G110, G111, G112Programação dos pólos com coordenadas polares
G92Limitação de rotação do fuso com velocidade de corte constante
STARTFIFO, STOPFIFOControle da memória de pré-processamento.
P.ex. G4 F1000 M100: No bloco G4 não é permitido nenhuma função M.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a função G individualmente no bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12130 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da ferramenta não permitida

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A orientação da ferramenta pode encontrar-se apenas em um bloco modal de movimento ou em um bloco WAB (reposicionamento).
Pode ser programada através dos ângulos de euler (A1, B1, C1), componentes normais de vetores (A2, B2, C2), vetores de direção (A3, B3, C3) ou dos valores finais dos eixos. Caso a orientação da ferramenta seja programada em conjunto com as funções:
G04(tempo de espera), G33 (corte de roscas com passo constante), G74 (busca dos pontos de referência) ou REPOSL, REPOSQ, REPOSH (reposicionamento)
os ângulos de euler, os vetores de direção e os componentes normais dos vetores desencadeiam o alarme.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar a orientação da ferramenta com os valores dos eixos ou utilizar para tal um bloco próprio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12140 [Canal %1:] Bloco %2 expressão %3 não contida nesta versão

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Estrutura do software no texto fonte

Definições: A expressão indicada no alarme não faz parte do conjunto de funções desta versão de software.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
A função exibida deve ser removida do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12150 [Canal %1:] Bloco %2 operação %3 não compatível com tipo de dado

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (operando incorreto)

Definições: O tipo de dado não é compatível com a operação pretendida (em uma expressão aritmética ou em uma atribuição de valores).
Exemplo 1:
Operação aritmética
N10 DEF INT OTTO
N11 DEF STRING[17] ANNA
N12 DEF INT MAX
 :
N50 MAX = OTTO + ANNA

Exemplo 2:
Atribuição de valores
N10 DEF AXIS DRILL N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = DRILL

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Alterar a definição da variável utilizada de forma a que as operações pretendidas possam ser efetuadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12160 [Canal %1:] Bloco %2 Valor %3 além da faixa determinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor não permitido

Definições: A constante programada ou a variável excedem a faixa de valores previamente determinada pela definição do tipo de dado.
Um valor inicial nas instruções DEF ou REDEF está além dos limites superior (ULI) ou inferior (LLI) que foram programados ou já existente na instrução DEF.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir o valor das constantes ou corrigir o tipo de dado. Caso o valor para uma constante integral seja demasiado grande, este pode ser indicado como uma constante real por inserção de um ponto decimal.
Exemplo:
R1 = 9 876 543 210 corrigir para:R1 = 9 876 543 210.
Faixa de valores INTEGER: +/-(2**31 - 1)
Faixa de valores REAL: +/-(10**-300 .. 10**+300)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12161 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na definição de limite %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor limite não permitido

Definições: Segue as possíveis causas do alarme.
- Durante a definição (DEF) ou redefinição (REDEF) de limites de variáveis,foi inserido um valor para o limite superior que é menor que o limite inferior.
- Um limite para um tipo de variável, que não é CHAR, INT ou REAL, foi programado.
- Um valor para uma variável CHAR foi programado com dados INT ou REAL.
- Uma string (maior que um caracter) foi programada por um dos limites.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Caso o alarme ocorra no programa de peça (instrução DEF), pressionar a tecla NC stop e selecionar a função "Bloco de compensação" utilizando a softkey de Correção de Programa. O cursor está em um bloco incorreto.
Posteriormente ajustar os valores limites ou remova completamente o limite de programação no caso de um tipo de dado incorreto.
Caso o alarme ocorra na compilação de um arquivo ACCESS ou GUD,corrigir a denifição de arquivo ACCESS ou GUD (arquivo DEF).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12162 [Canal %1:] Bloco %2 Unidade física não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em uma instrução DEF ou REDEF uma unidade física apenas será definida para variáveis do tipo INT ou REAL. Além disso, apenas os valores seguintes podem ser programados para a unidade física:
0 Nenhuma unidade física
1 Posição linear ou angular, dependendo do tipo do eixo
2 Posição linear [mm ; pol]
3 Posição angular [graus]
4 Velocidade linear ou angular, dependendo do tipo de eixo
5 Velocidade linear [mm/min]
6 Velocidade angular [rev/min]
7 Aceleração angular ou linear, dependendo do tipo do eixo
8 Aceleração linear [m/s² ; pol/s²]
9 Aceleração angular [rev/s²]
10 Jerk angular ou linear
11 Jerk linear [m/s³ ; pol/s³]
12 Jerk angular [rev/s³]
13 Tempo [s]
14 Ganho de controle de posição [16.667/s]
15 Avanço rotativo [mm/rev ; pol/rev]
16 Unidade para o valor de compensação de temperatura, dependendo do tipo do eixo
18 Força [N]
19 Peso [kg]
20 Momento de inércia [kgm²]
21 Por cento
22 Freqüência [Hz]
23 Tensão [V]
24 Corrente [A]
25 Temperatura [graus Celsius]
26 Ângulo [graus]
27 KV [1000/min]
28 Posição angular ou linear [mm|deg or pol|deg]
29 Velocidade de corte [m/min; pés/min]
30 Velocidade periférica [m/s; pés/s]
31 Resistência [ohms]
32 Indutância [mH]
33 Torque [Nm]
34 Torque constante [Nm/A]
35 Ganho de controle de corrente [V/A]
36 Ganho de controle de velocidade [Nm/rad s 1]
37 Velocidade [rev/min]
42 Potência [kW]
43 Baixa potência [μA]
46 Baixo torque [μNm]
48 Por mil HZ_PER_SEC = 49, [Hz/s]
65 Fluxo [l/min]
66 Pressão [bar]
67 Volume [cm³]
68 Ganho de sistema controlado [mm/Vmin]
69 Controlador de torque de ganho do sistema controlado [N/V]
155 Passo da rosca [mm/rev; pol/rev]
156 Alteração do passo da rosca [mm/rev² ; pol/rev²]

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Caso o alarme ocorra no programa de peça (instrução DEF), pressione a tecla de NC stop e selecione a função "Bloco de compensação" utilizando a softkey Correção de Programa. O cursor é alocado no bloco incorreto.
No bloco de compensação o tipo de dados agora pode ser ajustado nas instruções DEF, ou a unidade física (PHU xy) deve ser removida.

Caso o alarme ocorra na compilação de um arquivo ACCESS ou GUD,corrigir a denifição de arquivo ACCESS ou GUD (arquivo DEF).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12163 [Canal %1:] Bloco %2 Alteração de acesso não permitida

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alterar direito de acesso para variáveis de sistema (com REDEF) não é permitido em arquivos GUD. Estes apenas podem ser modificados nos arquivos ACCESS (_N_SYSACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF e _N_UACCESS_DEF).

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar a instrução REDEF da GUD e cole dentro do arquivo ACCESS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12164 [Canal %1:] Bloco %2 proteção de acesso programada mais de uma vez %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Programação de nível de proteção duplicado

Definições: Os seguintes comandos APW e APR são utilizados como proteção de acesso tanto para o programa de peça como para OPI. APWP e APRP definem proteção de acesso do programa de peça; APWB e APRB definem proteção de acesso através do OPI. A programação de APW no mesmo bloco com o APWP ou APWB, ou a programação de APR no mesmo bloco em conjunto com APRP ou APRB irá conflitar, pois o nível de proteção não será mais unificado.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Caso a proteção de acesso no programa de peça e para o OPI precisarem ser de níveis diferentes, apenas os comandos APWP, APWB, APRP e APRB devem ser utilizados. Caso a proteção de acesso for a mesma no programa de peça e no OPI, também pode ser programado com APW ou APR, apesar de neste caso os comandos APWP e APWB ou APRP e APRB não devem ser programados no mesmo bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12170 [Canal %1:] Bloco %2 operando %3 definido repetidamente.

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo no bloco

Definições: O símbolo indicado na mensagem de erro já foi definido no presente programa de peças. Note que os operandos definidos pelo usuário podem aparecer repetidamente, se a definição múltipla for efetuada em outros (sub) programas, isto é, variáveis locais podem ser definidas novamente com o mesmo nome, caso se tenha saído do programa (subrotinas) ou se já tenha terminado. Isto se aplica aos símbolos definidos pelo operador (labels, variáveis) e também aos dados de máquina (eixos, endereços DIN e funções G).

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O símbolo que já é conhecido pelo gerenciamento dos dados é mostrado (repetido). Este símbolo deve ser procurado na área de definição do programa atual, com o auxílio do editor de programas. O primeiro ou o segundo símbolo deve receber um nome diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12180 [Canal %1:] Bloco %2 encadeamento ilegal de operadores %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Operadores encadeados

Definições:
Encadeamento de operadores significa escrever consecutivamente operadores binários e não binários, sem que tenham sido utilizados parêntesis.
Exemplo:
N10 ERG = VARA - (- VARB); Forma correta de escrever
N10 ERG = VARA - - VARB; Erro!

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Formular o elemento correta e claramente com a ajuda de parêntesis contribui para uma melhor clareza e a legibilidade de um programa.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12185 [Canal %1:] Bloco %2 Uma combinação de Bits com %3 não é permitida

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome de endereço

Definições:
Uma combinação de Bits na atribuição neste endereço não é possível. As combinações de Bits somente são permitidas para endereços de acoplamentos (CPMBRAKE, CPMVDI e CPMAL).

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Alterar o programa de peça.
Caso o tipo de dado do endereço permita a combinação de Bits, escrever o valor do endereço em uma variável, executar uma combinação de Bits com as variáveis e atribuir a variável ao endereço.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12190 [Canal %1:] Bloco %2 variáveis do tipo ARRAY com excesso de dimensões

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:
Arrays com variáveis do tipo STRING podem ser dimensionadas no máximo uma vez, todas as outras variáveis no máximo duas vezes.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir a definição da Array, e no caso de Array com várias dimensões definir, se necessário, a segunda dimensão e operar com o mesmo índice da array.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12200 [Canal %1:] Bloco %2 símbolo %3 não pode ser criado

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo no bloco fonte

Definições: Não é possível criar o símbolo com a instrução DEF, porque:
- já foi definido (p.ex. como variável ou função)
- o espaço na memória interna já não é suficiente (p.ex. no caso de Arrays grandes)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique:
- Com o editor de texto se o nome a atribuir já foi utilizado no presente ciclo do programa (programa principal e subrotinas selecionadas).
- Calcular a memória necessária aos símbolos já definidos e reduzir se necessário, de forma que sejam utilizadas menos variáveis globais e mais variáveis locais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12205 [Canal %1:] Bloco %2 Falta indicação de área para área GUD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na instrução de definição de uma variável GUD não foi programada a indicação de área (NCK ou CHAN).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Completar a indicação de área para a definição de variáveis GUD no arquivo de definição GUD.
Na definição de uma variável GUD deve ser mantida a seguinte sintaxe:
DEF <área> <tipo de dado> <nome de variável> p. ex.
DEF NCK INT intVar1
DEF CHAN REAL realVar1

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12210 [Canal %1:] Bloco %2 string %3 muito longa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String no bloco fonte

Definições: - Na definição de uma variável do tipo STRING tentou-se inicializar mais de 200 caracteres.
- Ao se alocar, foi verificado que a String não cabia na variável indicada.
- Em ações síncronas, uma string com mais de 31 caracteres foi programada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O cursor posiciona-se no bloco incorreto.
- Selecionar uma String mais curta ou distribuir a cadeia de símbolos por duas Strings.
- Definir uma variável de String maior
- Restringir uma string de 31 caracteres.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12220 [Canal %1:] Bloco %2 constante binária %3 muito longa na String

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Constante binária

Definições: Na inicialização ou para a atribuição de valores a uma variável do tipo STRING foram determinados mais de 8 bits como constante binária.
DEF STRING[8] OTTO = 'ABC'H55''B000011111'DEF'

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Na janela para a mensagem de alarme são sempre mostrados os primeiros caracteres da constante binária, embora os bits restantes continuem eventualmente mais à frente. Deste modo, deve-se sempre checar a constante binária completa na verificação de um valor incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12230 [Canal %1:] Bloco %2 constante hexadecimal %3 muito grande na String

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Constante hexadecimal

Definições: Uma String pode conter também Bytes, que não correspondam a nenhum caractere que possa ser introduzido ou que não estejam disponíveis em um teclado com teclas reduzidas. Estes caracteres podem ser introduzidos como constantes binárias ou constantes hexa. Podem ocupar apenas 1 byte cada, entretanto têm de ser <256, p.ex.:
N10 DEF STRING[2] OTTO=' `HCA` `HFE` '

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Na janela para a mensagem de alarme são sempre mostrados os primeiros caracteres da constante hexadecimal, embora os bits restantes continuem eventualmente mais à frente. Deste modo, deve-se sempre checar a constante hexadecimal completa na verificação de um valor incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12240 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da ferramenta %3 definida repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Texto

Definições: Em um bloco DIN pode ser programada apenas 1 orientação de ferramenta. Esta pode ser definida através dos 3 ângulos de euler, através dos pontos finais dos eixos, ou através dos vetores de direção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Visto que a orientação da ferramenta pode ser programada de 3 formas distintas, deve-se selecionar a mais vantajosa. Para este tipo de especificação devem ser programados os endereços e os valores e todos os outros Parâmetros de orientação devem ser removidos.
Pontos finais dos eixos (Eixos suplementares): A, B, C denominadores de eixos, Ângulos de euler: A2, B2, C2 Vetores de direção: A3, B3, C3

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12250 [Canal %1:] Bloco %2 falha de encadeamento na macro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A técnica de Macros gera uma linha de instrução ou uma sequência de instruções com um novo denominador através da palavra-chave DEFINE. Na sequência de instruções não pode haver mais nenhuma macro (encadeamento). Exemplo: N10 DEFINE MAKRO1 AS G01 G91 X123 MAKRO2 F100

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Substituir as macros encadeadas pelas instruções de programa que as compoem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12260 [Canal %1:] Bloco %2 foram indicados demasiados valores de inicialização %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na inicialização de uma array (definição da array e atribuição de valores aos seus vários elementos) existem mais valores de inicialização que elementos da array. Exemplo: N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., mais de 6 valores)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar o programa NC se:
1. na definição da array o número de elementos da array (n,m) foram corretamente indicado (DEF INT FELDNAME[n,m] p.ex. um campo com 2 linhas e 3 colunas: n=2, m=3). 2.na inicialização a atribuição de valores foi corretamente efetuada (valores dos diversos elementos da array separados por vírgula, ponto decimal nas variáveis do tipo REAL)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12261 [Canal %1:] Bloco %2 inicialização do %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: As variáveis do tipo Frame não podem ser inicializadas durante a definição. Exemplo: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Da mesma forma, não podem ser programado nenhum valor default para eixos durante a inicialização de campo através de SET no processamento do programa.
Uma instrução REDEF com PRLOC somente é permitida para dados de ajuste,
mas não para dados de máquina ou variáveis.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Executar a inicialização em um bloco separado, na parte de execução do programa: DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Na aplicação para variáveis de eixos:
Substituir DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, , Y) por: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y
Se REDEF ... INIRE, INIPO, INICF, PRLOC altera o comportamento de uma GUD, LUD etc., então o dado de máquina MD11270 $MN_DEFAULT_VALUES_MEM_MASK deve ser igual à 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12270 [Canal %1:] Bloco %2 nome da macro %3 já definido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do nome da Macro

Definições: O nome da macro que deveria ser selecionado com a instrução DEFINE, já foi definida no comando como:
Nome da Macro
Palavra chave
Variável
Identificador configurado.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Selecionar a instrução DEFINE com outro nome de Macro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12280 [Canal %1:] Bloco %2 comprimento máximo da Macro %3 excedido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A sequência de instruções no lado direito da macro deve ser limitada em 256 caracteres. Caso se tente definir uma sequência de caracteres maior (apenas possível através da entrada de dados V.24, visto que a comunicação entre o painel de operação e a NCK é limitada em 242 caracteres) o alarme é acionado.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
As funções definidas na macro devem ser distribuídas por 2 Macros.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12290 [Canal %1:] Bloco %2 variável aritmética %3 não definida

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte da variável aritmética

Definições: Só os Parâmetros R como variáveis aritméticas é que estão predefinidos. Todas as outras variáveis aritméticas têm de ser definidas antes da sua utilização com a instrução DEF. O número dos Parâmetros aritméticos é definido através dos dados de máquina. Os nomes têm de ser claros e não podem surgir mais nenhuma vez no comando (exceção: variável local).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Determinar na parte de definição do programa a variável pretendida (ou na chamada do programa, no caso de uma variável global).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12300 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro Call-by-Reference ausente na chamada da subrotina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na definição da subrotina foi indicado um parâmetro REF formal (parâmetro call-by-reference) ao qual não foi atribuído nenhum parâmetro atual para a chamada.
A atribuição é realizada na chamada da subrotina com base na posição do nome da variável e não com base no nome!
Exemplo:
Subrotina: (2 parâmetros call-by-value X e Y,
1 parâmetro call-by-reference Z)
PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z)
:
M17
ENDPROC
Programa principal:
N10 DEF INT X
N11 DEF INT Y
N11 DEF INT Z
:
N50 XYZ (X, Y); falta parâmetro REF Z
ou
N50 XYZ (X, Z) ; falta parâmetro REF Z!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Atribuir uma variável a todos os Parâmetros REF (Parâmetros call-by-reference) da subrotina na chamada. Aos Parâmetros formais 'normais' (Parâmetros call-by-value) não tem de ser atribuída nenhuma variável; padrão é '0'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12310 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro do eixo ausente no processo de chamada %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na chamada da subrotina falta um Parâmetro AXIS que segundo a declaração EXTERN deveria existir.
Com a instrução EXTERN, subrotinas definidas pelo usuário, é dado a 'conhecer' que elas possuem transferência de Parâmetros.

Processos sem transferência de Parâmetros não precisam de uma declaração EXTERN.
Exemplo:
Subrotina XYZ (com os Parâmetros formais):
PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B)
Instrução EXTERN (com os tipos de variáveis):
EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) Seleção da subrotina (com os Parâmetros atuais):
N10 XYZ (, Y1, R_TISCH)
Variável X ocupada com o valor 0
Variável Y é alimentada com o valor da variável Y1 e retorna o resultado ao programa que está chamando após a execução da subrotina
Variável A é alimentada com o eixo em R_TISCH
Variável B ausente!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar o Parâmetro AXIS ausente Na chamada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12320 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 não é uma variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Uma constante ou o resultado de uma expressão matemática foi atribuído ao Parâmetro REF, em vez de uma variável na chamada da subrotina, muito embora somente identificadores de variáveis sejam permitidos.
Exemplos:
N10 XYZ (NAME_1, 10, OTTO) ou
N10 XYZ (NAME_1, 5 + ANNA, OTTO)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover a constante ou o elemento matemático do bloco NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12330 [Canal %1:] Bloco %2 tipo do Parâmetro %3 incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na chamada de um processo (de uma subrotina) foi verificado que o tipo de parâmetro atual não é possível converter para o tipo de parâmetro formal. Existem 2 casos possíveis:
- Parâmetro call-by-reference: Os Parâmetros atuais e os Parâmetros formais têm de ser exatamente do mesmo tipo, p.ex.: STRING, STRING.
- Parâmetro call-by-value: Em princípio, os parâmetros atuais e os parâmetros formais podem ser diferentes, caso seja possível uma conversão. No caso presente, entretanto, os tipos não são compatíveis, p. ex.: STRING -> REAL.
Tipos de conversão:
- de REAL para: REAL:sim,INT:sim*,BOOL:sim1),CHAR:sim*,STRING:-,AXIS:-,FRAME: -
- de INT para: REAL:sim,INT:sim, BOOL:sim1), CHAR: se valor 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de BOOL para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: sim, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de CHAR para: REAL: sim, INT:sim, BOOL: sim1), CHAR: sim, STRING:sim, AXIS: -,FRAME: -

- de STRING para: REAL: -,INT: -,BOOL:sim2), CHAR: somente se 1 caracter, STRING:sim, AXIS: -, FRAME: -
- de AXIS para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS:sim, FRAME: -
- de FRAME para: REAL:-, INT: -,BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -,FRAME: sim

1) O valor <> 0 corresponde a TRUE, o valor == 0 corresponde a FALSE.
2) Comprimento de String 0 => FALSE, nos outros casos TRUE.
*) No caso da conversão de tipo de REAL para INT, valor fracionário >=0.5, são arredondados para cima, nos outros casos se arredonda para baixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar os Parâmetros de transferência da chamada da subrotina e definir de acordo com a aplicação como Parâmetro call-by-value ou Parâmetro call-by-reference.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12340 [Canal %1:] Bloco %2 número de Parâmetros excessivo em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na chamada de uma função ou de um processo (predefinidos ou definidos por operador) foram transferidos mais Parâmetros que os estabelecidos.
Funções e processos predefinidos: O número dos Parâmetros está memorizado na NCK.
Funções e processos definidos por operadores: A determinação do número de Parâmetros (através do tipo e nome) é feita na definição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Verificar se foi selecionado o processo/função correta.
Programar o número de Parâmetros de acordo com o processo/função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12350 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 já não é mais possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Ocorreu uma tentativa de transferir parâmetros atuais, embora os parâmetros de eixos anteriormente existentes não tivessem sido parametrizados. Na chamada de um processo ou de uma função pode ser suprimida a atribuição de parâmetros de eixos não mais necessários, desde que em seguida não sejam transferidos mais parâmetros.
Exemplo: N10 FGROUP(X, Y, Z, A, B) ; no máx. possível 8 eixos. Parâmetros call-by-value posteriores seriam ocupados previamente com zero, visto que a atribuição dependente do espaço se perderia em virtude da falta dos parâmetros de eixos. Os eixos que possam ser suprimidos e os parâmetros subsequentes não aparecem nos processos e nas funções pré-definidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Nos processos e nas funções predefinidas devem ser removidos os Parâmetros que se seguem ou transferidos os Parâmetros de eixos anteriormente existentes. Nos processos e nas funções definidos por operadores, a transferência de Parâmetros deve ser programada segundo as instruções indicadas no manual de programação do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12360 [Canal %1:] Bloco %2 dimensão do Parâmetro %3 incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Deve-se verificar as seguintes possibilidades de erro:
- Parâmetro atual é uma array, mas o Parâmetro formal é uma variável
- Parâmetro atual é uma variável, mas o Parâmetro formal é uma array
- Parâmetros formais e atuais são arrays, contudo não com as dimensões acordadas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Corrigir o programa de peças da NC de acordo com a causa de erro a indicada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12370 [Canal %1:] Bloco %2 faixa de valores excedida em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Uma variável foi inicializada com valores fora da faixa permitida, na inicialização do bloco. A definição de variáveis globais de programa só é permitida em blocos especiais de inicialização, podendo ser-lhes atribuída uma gama de valores.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover a indicação da faixa de valores (começa com a palavra-chave OF) ou definir no bloco de inicialização a variável como variável global e atribuir-lhe uma gama de valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12380 [Canal %1:] Bloco %2 capacidade máxima de memória excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As definições de dados deste bloco não podem ser realizadas, pois a memória máxima disponível para a disponibilização dos dados está esgotada, ou porque o módulo de dados não pode suportar mais nenhum dado.
O alarme também pode aparecer quando várias chamadas de subrotinas são executadas consecutivamente, sem que seja gerado um bloco com efeito sobre a máquina (movimento, tempo de espera, função M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor entre em contato com a área de manutenção. Reduzir o número de variáveis, diminuir os campos ou aumentar a capacidade de memória dos dados.
- Caso sejam introduzidas novas definições de Macros -> Aumentar o dado de máquina MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS
- Caso sejam introduzidas novas definições GUD -> Verificar o dado de máquina MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM, MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK

- Caso o erro seja verificado durante a execução de um programa NC com definições LUD, ou na utilização de ciclos (contar os Parâmetros como variável LUD dos ciclos), deve-se verificar os seguintes dados de máquina:
MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM,
MD18242 $MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE,
MD18260 $MN_MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE,
MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL,
MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12390 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de valor inicial para %3 não pode ser convertido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições:
Na inicialização foi atribuído um valor a uma variável, que não corresponde ao tipo da variável e também não pode ser convertido para o tipo de dados da variável.
Tipos de conversões:
- de REAL para REAL: não, INT: sim1), BOOL: sim, CHAR: sim2), STRING: -
- de INT para REAL: sim, INT: não, BOOL: sim, CHAR: sim2), STRING: -
- de BOOL para REAL: sim, INT: sim, BOOL: não, CHAR: sim, STRING: -
- de CHAR para REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: não, STRING: sim
- de STRING para REAL: -, INT: -, BOOL: sim, CHAR: sim3), STRING: não
1) O valor <>0 corresponde a TRUE, o valor ==0 corresponde a FALSE.
2) Comprimento da String 0 => FALSE, nos outros casos TRUE
3) Quando há somente 1 caractere
Não é possível efetuar conversões do tipo AXIS e FRAME para os tipos AXIS e FRAME.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- Definir o tipo de variável de forma a que possa ser atribuído o valor de inicialização, ou
- Selecionar o valor de inicialização segundo a definição da variável.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12400 [Canal %1:] Bloco %2 elemento da array %3 não existe

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições:
As seguintes causas são possíveis:
- Lista de índices não permitida; falta um índice de eixo
- O índice da array não condiz com a definição da variável
- Tentou-se o acesso a uma variável na inicialização da array mediante SET ou REP (não é acesso padrão). Acesso único a caracteres, acesso parcial a frames, índices suprimidos não são possíveis.
Na inicialização desta array foi endereçado um elemento não existente.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Inicialização da array: Verificar o índice da array do elemento endereçado. O primeiro elemento da array tem o índice [0,0], o segundo [0,1] etc. O índice da array do lado direito (índice de colunas) é incrementado em primeiro lugar.

Na segunda linha o 4º elemento é endereçado com o índice [1,3] (Os índices começam por zero).
Definição da array: Verificar o tamanho da array. O 1º dígito reproduz o número dos elementos na primeira dimensão (número de linhas), o 2º dígito reproduz o número de elementos na segunda dimensão (número de colunas).
Um campo com duas linhas e 3 colunas tem de ser definido com a indicação [2,3].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12410 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de índice incorreto em %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na atribuição de um valor a um elemento de uma variável da array, o índice da array foi indicado de forma não permitida.
Como índices da array (entre colchetes) são apenas permitidos:
- Denominadores de eixo, desde que a variável da array tenha sido definida como tipo de dados FRAME.
- Valores integrais em outros tipos de dados.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Corrigir os índices do elemento da array em conformidade com a definição da variável ou definir a variável da array de forma diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12420 [Canal %1:] Bloco %2 identificador %3 muito longo

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O símbolo a definir ou o destino de salto indicado tem um nome maior que os 32 caracteres permitidos.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. O símbolo a definir ou o endereço de salto nas mudanças de programa (Label) deve ser selecionado em conformidade com as especificações do sistema, isto é, o nome tem de começar por duas letras (mas a primeira não pode ser $'') e pode no máximo ser composto por 32 caracteres.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12430 [Canal %1:] Bloco %2 Índice indicado não é válido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na especificação de um índice de Array (na definição da array) foi utilizado um índice, que se encontra fora da área permitida.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Indicar um índice de array dentro da área permitida. Gama de valores por dimensão da array: 1 - 32 767.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12440 [Canal %1:] Bloco %2 número máximo de Parâmetros formais foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na definição de um processo (de uma subrotina) ou de uma instrução EXTERN foram indicados mais de 127 Parâmetros formais.
Exemplo: PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...) EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Deve-se verificar se todos os Parâmetros têm de ser de fato transferidos. Caso assim seja, pode-se reduzir os Parâmetros formais utilizando variáveis globais ou Parâmetros R, ou ainda juntar os Parâmetros do mesmo tipo em uma Array e transferi-los desta forma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12450 [Canal %1:] Bloco %2 label definido repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Já existe o Label deste bloco.
Caso compilarmos o programa NC off-line, todo o programa será processado, bloco a bloco. Durante este processo todos os labels duplicados são reconhecidos; o que no caso de uma compilação on-line não se torna necessário. (Nesse caso é compilado apenas o programa atual, isto é, as ramificações do programa que não vão correr no momento, também não serão levadas em consideração e podem, por conseguinte, apresentar erros de programa).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com o Softkey PROGRAMM KORREKT a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco em que o Label indicado aparece pela segunda vez.. Procurar com o editor no programa de peças onde o label surge pela primeira vez e alterar um dos dois nomes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12460 [Canal %1:] Bloco %2 Número máximo de símbolos com %3 excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Foi excedido o número máx. de definições de variáveis (GUD, LUD), definições de macro, programas de ciclo e parâmetros de ciclo (instrução PROC) que é possível de ser armazenada no sistema de arquivos do comando.
Se o alarme ocorre junto com o alarme 15175, então não há memória suficiente para o processamento das definições de programa de ciclo (instrução PROC).
Se o alarme ocorre junto com o alarme 15180, então neste alarme pode ser consultado o nome do arquivo (INI ou DEF) que gerou o erro.
(Listagem dos nomes dos arquivos INI e seus significados -> veja a documentação do alarme 6010)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Normalmente reduzir o número de simbólicos no bloco afetado. (eventualm. com o uso de Array ou de parâmetros R), ou adaptar os respectivos dados de máquina (veja a seguir).
MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL com erro no LUD blocos (isto é, se no programa de peça foram feitas mais definições de variáveis que o MD permite)

Os módulos de dados GUD podem provocar erros durante o processo de transferência de dados 'initial.ini download' (p. ex. colocação em funcionamento em série) ou através da ativação seletiva via serviço, PI service PI _N_F_COPY (ativar GUD através do HMI). Se o alarme 15180 faz referência a um arquivo de definições GUD, os dados de máquina MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN foram configurados com um valor muito pequeno.
As macros são carregadas com POWER ON/NCK-RESET ou seletivamente via serviço PI _N_F_COPY (ativar macro através do HMI). Caso o alarme 15180 faça referência a um arquivo de definições de macro, o dado de máquina MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS foi configurado com um valor muito pequeno.
As definições de programa de ciclo (instrução PROC) são recarregadas com POWER ON/NCK-RESET. Em caso de erro o parâmetro %3 pode ser consultado para verificar se o nome do programa de ciclo provoca o erro - neste caso o valor do dado de máquina MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES deverá ser aumentado, ou para verificar se o nome de um parâmetro de chamada de ciclo provoca o erro - neste caso o valor do dado de máquina MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM deverá ser aumentado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12470 [Canal %1:] Bloco %2 função G %3 desconhecida

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Com a programação indireta de função G, um número de grupo inválido ou não permitido foi programado. Número de grupos permitidos vão de 1 a 5. No bloco indicado foi programada uma função G não definida. Apenas são verificadas as funções G ' verdadeiras', que começam com o endereço G, p. ex. G555. Funções G 'designadas ' (a qual foi atribuído um nome) tais como CSPLINE, BRISK e outras, são interpretadas como nomes de subrotinas.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Com ajuda do manual de programação do fabricante da máquina deve-se definir se a função G indicada não existe na realidade ou se não está disponível, ou ainda se foi efetuada uma reconfiguração de uma função G standard (uma introdução via OEM). Remover a função G do programa de peças ou programar as funções de acordo com o manual de programação do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12475 [Canal %1:] Bloco %2 número da função G %3 inválido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do código G

Definições: Um número de função G não permitido (3 Parâmetros) foi programado para um grupo G com programação indireta de código G. Somente os números de funções G indicadas no manual 'Programação básica', sessão 12.3 'Lista de funções G/condições de avanço' são permitidos.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12480 [Canal %1:] Bloco %2 subrotina %3 já foi definida

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: O nome utilizado na instrução PROC ou EXTERN já foi definido em uma outra descrição de chamada (p.ex. para ciclos).
Exemplo:
EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Deve-se selecionar um nome de programa que ainda não tenha sido utilizado como denominador. (Teoricamente também se poderia adaptar a declaração de Parâmetros da instrução EXTERN a subrotina já existente, para evitar o desencadeamento do alarme. No entanto teria-se duplamente uma definição exatamente idêntica).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12481 [Canal %1:] Bloco %2 atributo de programa %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: O atributo utilizado na instrução PROC não é permitido no atual modo de operação.
Por exemplo, em um ciclo tecnológico não pode ser utilizado o atributo SAVE.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey PROGRAMA CORRETO. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto. Em seguida remover o atributo de programa não permitido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12490 [Canal %1:] Bloco %2 direito de acesso %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A autorização de acesso desejada, programada com a palavra-chave REDEF, não foi definida. O nível de proteção desejado encontra-se ou fora da área de valores permitida ou a alteração do nível de proteção não é permitida.
(A instrução REDEF só é executável em blocos INITIAL_INI, no SINUMERIK 840D, P1 (6/94)).
Apenas é possível proceder à alteração do nível de proteção quando:
1. o nível de proteção atual for igual ou superior ao previamente estabelecido e
2. o novo nível de proteção se encontra abaixo do originalmente estabelecido.
Os valores numéricos maiores correspondem aos níveis de proteção inferiores. Os 4 níveis inferiores (de 7 a 4) correspondem às posições da chave de proteção - os 4 níveis superiores estão ligados às 4 palavras chave.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- utilizar a instrução REDEF apenas no bloco INITIAL_INI
- colocar a chave de proteção (no painel de operação) pelo menos no mesmo nível da variável de maior nível
- programar o nível de proteção dentro da área de valores permitida
- programar níveis de proteção novos apenas inferiores aos valores antigos

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12495 [Canal %1:] Bloco %2 Alteração da classe de dados (definição) %3 não é permitido aqui.

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Classe de dados

Definições:
Não é possível alterar a classe de dados no arquivo ACCESS ou a definição na GUD (para o nome do arquivo ver alarme 15180)
A prioridade de novas classes de dados só podem ser menor ou igual aos arquivos de definições. Isto significa que DCS deve apenas ser programado em SGUD (SACCESS), DCM não em UGUD e GUD9 (UACCESS), DCM não em GUD9. DCI é permitido em todos os arquivos de GUD e ACCESS.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Programar a classe de dados das áreas permitidas para este arquivo ACCESS ou GUD.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12500 [Canal %1:] Bloco %2 não utilizar %3 neste bloco

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições:
A palavra-chave indicada não pode ser utilizada neste tipo de bloco e neste local (são designados por blocos todos os arquivos da NCK).
Tipo de blocos:
Bloco de programas
contém um programa principal ou uma subrotina
Bloco de dados
contém definições de Macros ou de variáveis e eventualmente uma função M, H ou E
Bloco de inicialização
contém apenas os elementos de linguagem selecionados para a inicialização de dados

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover deste bloco o elemento de linguagem indicado (palavra-chave) juntamente com os respectivos Parâmetros e inserir no bloco previsto para tal.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12510 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados dados de máquina %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições:
No programa de peças, no arquivo de dados de máquina (..._TEA) e no arquivo de inicialização (..._INI) podem ser utilizados no máximo 5 dados de máquina por bloco.
Exemplo:
N ...
N 100 $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15,
 $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20
N ...

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- Dividir o bloco do programa de peças em vários blocos.
- Utilizar eventualmente variáveis locais para o armazenamento de resultados intermediários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12520 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados Parâmetros de ferramenta %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: No programa de peças, no arquivo de correção de ferramentas (..._TOA) e no arquivo de inicialização (..._INI) podem ser utilizados no máximo 5 Parâmetros de correção de ferramentas por bloco.
Exemplo:
N ...
N 100$TC_DP1 [5,1] = 130, $TC_DP3 [5,1] = 150.123,
$TC_DP4 [5,1] = 223.4, $TC_DP5 [5,1] = 200.12,
$TC_DP6 [5,1] = 55.02
N ...

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- Dividir o bloco do programa de peças em vários blocos.
- Utilizar eventualmente variáveis locais para o armazenamento de resultados intermediários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12530 [Canal %1:] Bloco %2 índice inválido em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Nas definições de macros tentou-se definir como denominador da macro uma função G superior a 3 dígitos ou uma função M superior a 2 dígitos.
Exemplo:
_N_UMAC_DEF DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234
DEFINE M333 AS M03 M50 M99
:
M17

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Alterar a definição da macro de acordo com o manual de programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12540 [Canal %1:] Bloco %2 bloco muito longo ou demasiado complexo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O comprimento máximo interno de um bloco não pode ultrapassar os 256 caracteres após o processamento de Translator. Após a edição de p. ex. diversas macros no bloco ou encadeamento múltiplo, este limite pode ser ultrapassado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Dividir o bloco do programa em vários blocos parciais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12550 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 indefinido ou opção/função não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: O denominador indicado não foi definido antes da sua utilização.
Macro: a palavra-chave, a ser definida com a instrução DEFINE ... AS ..., está ausente em um dos arquivos:
_N_SMAC_DEF
_N_MMAC_DEF
_N_UMAC_DEF
_N_SGUD_DEF
_N_MGUD_DEF
_N_UGUD_DEF
Variável:falta a instrução DEF
Programa:falta a declaração PROC
A palavra T não pode ser interpretada no modo ISO 2,
$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO e $MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO são 0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- verificar a definição das variáveis, subrotinas e macros
- declarar a subrotina com EXTERN, carregar a subrotina no diretório SPF
- verificar a definição de interfaces da subrotina
- verificar opções. Veja também MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12552 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta/magazine OEM com Parâmetros não definidos. Opcional não está presente.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A variável de sistema programada $TC_...Cx não é conhecida no comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir o nome utilizado (erro de leitura)
- $TC_DPCx, $TC_TPCx, $TC_MOPCx, $TC_MAPCx, $TC_MPPCx, $TC_DPCSx, $TC_TPCSx, $TC_MOPCSx, $TC_MAPCSx, $TC_MPPCSx, com x=1, ...10
- Estes são os Parâmetros OEM do magazine de ferramentas. Os correspondentes valores dos dados de máquina são < 10, ou o opcional 'Parâmetros TM OEM', não foram colocados.
- Use número de Parâmetros corretos, ou se o nome não puder ser trocado corrigir o dado de máquina (veja MD18096 $MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, ... MD18206 $MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...)
- Verifique o opcional (o dado de máquina é efetivo somente com o opcional habilitado).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12553 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 Opção/função não está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: A opção (se MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) e a função NC (se MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3),
pertencente a este comando de linguagem, não está ativa.
Porém o nome do comando de linguagem é conhecido;
Cada programação deste comando de linguagem é rejeitada com este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (em caso de erro ortográfico)
- Ativar a função NC (se foi programado um comando de linguagem de uma função inativa).
- Habilitar a opção necessária (se foi programado um comando de linguagem de uma opção não habilitada).
Veja também MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12554 [Canal %1:] Bloco %2 Falta ciclo de substituição %3 para o procedimento pré-definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do ciclo

Definições: O ciclo de substituição que deve ser chamado no lugar do procedimento
pré-definido não está disponível / não é reconhecido no comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- corrigir o nome usado do procedimento pré-definido (erro ortográfico)
- ou carregar o ciclo de substituição em um dos diretórios de ciclos (+ partida a quente)
- ou definir o bit de dados de máquina para o procedimento pré-definido no MD11754 $MN_COUPLE_CYCLE_MASK em 0 para que o procedimento pré-definido possa ser executado novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12555 [Canal %1:] Bloco %2 função não disponível (identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Definições: O identificador não foi definido para este sistema.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey "Correção de Programa". O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- Para funções mínimas utilizar um software de sistema mais atual
- Verificar a definição das variáveis, subrotinas e macros
- Declarar a subrotina com EXTERN, carregar a subrotina no diretório SPF
- Verificar a definição de interface da subrotina

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12556 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 Nome conhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: O nome do símbolo a ser criado faz parte do escopo de linguagem do NC e por isso já é conhecido. Mesmo que a função NC não esteja ativa, este nome não pode ser usado para GUDs, macros e definições PROC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Correção de Bloco" com a softkey "Correção de Programa". O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- Com o dado de máquina MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 ou 4 são criados apenas os comandos de linguagem, cuja opção foi feita
ou das funções que estiverem ativas

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12560 [Canal %1:] Bloco %2 valor programado %3 fora dos limites permitidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na atribuição de um valor foi ultrapassada a gama de valores permitida do tipo de dados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função "Correção de bloco". O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Atribuir valores dentro da gama de valores dos diversos tipos de dados, ou se necessário, utilizar um outro tipo, para aumentar a área de dados, p. ex. INT -> REAL.
Tipo de variávelCaracterística Área de valores
- REAL: Propriedade :Números fracionários com ponto decimal ± (2-1022-2+1023)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinal ± (231-1)
- BOOL: Propriedade: Valor verídico TRUE, FALSE 0,1
- CHAR: Propriedade: 1 Caracter ASCII, faixa de valor: 0 - 255
- STRING: Propriedade: Sequência de caracteres (máx. 100 valores): 0 - 255
- AXIS: Propridade: Endereços de eixo, faixa de valores: apenas nomes de eixos
- FRAME: Propriedade: Indicações geométricas, faixa de valores: Como percurso dos eixos

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12570 [Canal %1:] Bloco %2 demasiadas ações síncronas de movimento em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Em um bloco de sincronismo de movimento são permitidas no máximo 16 ações.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminuir o número das ações programadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12571 [Canal %1:] Bloco %2 não utilizar %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: O comando de programa %3 pré-definido que foi especificado é um bloco com ação de sincronização de movimento inválida. Ele poderá estar sozinho em um bloco 'normal'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12572 [Canal %1:] Bloco %2 %3 somente válido na ação de sincronização do movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: O comando de programa %3 pré-definido que foi especificado está válido somente em blocos com ação de sincronização de movimento. Ele não poderá estar sozinho em um bloco 'normal'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12573 [Canal %1:] Bloco %2 movimento das ações síncronas: Parâmetro Call-By-Reference não permitido %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = área do texto de origem

Definições: Parâmetros Call-By-Reference (palavra-chave VAR) não são possíveis em ciclos tecnológicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a instrução PROC do ciclo tecnológico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12580 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inváida %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: A variável indicada não pode ser escrita em uma ação síncrona de movimento. Só são permitidas variáveis selecionadas. p.ex.. DO $AA_IW[X]=10 não é permitido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Alterar programa de peças.
Em uma ação síncrona de movimento só são permitidas determinadas variáveis.
p.ex.$AA_IM, $AC_DTGPB

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12581 [Canal %1:] Bloco %2 acesso de leitura não permitido a %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Em uma ação síncrona de movimento, a variável indicada não deve ser escrita como uma variável a ser lida on-line, isto é,:
A variável indicada não deve ser programada como Parâmetro de avaliação on-line de um procedimento síncrono. Apenas variáveis selecionadas são permitidas, isto é, WHEN $AA_OVR == 100 DO....
Em uma ação de movimento síncrono, a variável indicada não deve ser usada como uma variável $$, isto é, QUANDO $AA_IM[X] >= $$P_AD[1] faça ...FAÇA $AC_VC = $$P_F
A variável indicada não pode ser programada como um parâmetro de validação online de um procedimento síncrono, isto é, DO SYNFCT(1, $AC_PARAM[0], $SA_OSCILL_REVERSE_POS2[Z])

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12582 [Canal %1:] Bloco %2 índice da array %3 com erro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Em ações síncronas de movimento as varáveis $A ou $V são interpretadas em tempo real, i.é. no ciclo de interpolação. Todas as outras variáveis (p.ex. variáveis específicas do usuário) são calculadas, como de costume, na preparação de bloco. Não é permitido indexar o índice de uma variável para a preparação de bloco com uma variável de tempo real.
Exemplo:
DEF INT INPUT[3]
WHEN $A_IN[1] == INPUT[$A_INA[1]] DO ...
A variável INPUT definida localmente não pode ser indexada com uma variável de tempo real.
Correção do programa:
WHEN $A_IN[1] == $AC_MARKER[$A_INA[1]] DO ....

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa: Utilize variáveis de tempo real.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12583 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não é uma variável de sistema

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Nas ações síncronas de movimento do lado esquerdo da comparação, no caso de uma variável atribuída, como variável de entrada e de resultado de SYNFCT assim como variável de entrada em PUTFTOCF só são permitidas variáveis de sistema especiais. Neste caso é possível um acesso síncrono de tempo real. A variável programada não é uma variável de sistema.
Exemplo:
DEF REAL OTTO, BERTA[2] DO SYNFCT(2,OTTO, $MN_...); variáveis locais ou dados de máquina não são; permitidos como Parâmetros em SYNFCT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa. de peças. Variáveis locais ou dados de máquina não são permitidos como Parâmetros em SYNFCT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12584 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não pode ser lida sincronamente com movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Em ações síncronas de movimento, do lado esquerdo da comparação, como variável de entrada de SYNFCT, assim como variável de entrada em PUTFTOCF só são permitidas variáveis especiais. Nestas é permitido um acesso na forma de movimento síncrono.
Exemplo:
PUTFTOCF(1, $AA_OVR, 2, 1, 2)
A variável $AA_OVR não é permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças. Para as funções SYNFCT e PUTFTOCF só são permitidas determinadas variáveis. P.ex. $AC_DTGPW

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12585 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não pode ser alterada na forma de movimento síncrono

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Na atribuição em ações síncronas de movimento e em variáveis de resultados de SYNFCT só são permitidas variáveis especiais. Nestas é possível um acesso síncrono de tempo real.
Exemplo:
WHEN $AA_IM[AX1]>= 100 DO $AC_TIME=1000. A variável $AC_TIME, (tempo do início do bloco) não pode; ser descrita

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças. Para a função SYNFCT só são permitidas determinadas variáveis nas quais é possível um acesso síncrono de tempo real.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12586 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: conflito de tipo na variável %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Conversão de tipo não é possível para variáveis on line $A... ou $V... as quais são avaliadas ou programadas no ciclo de interpolação. Apenas variáveis do mesmo tipo podem ser usadas juntas em operações lógicas ou atribuídas entre elas.
Exemplo 1:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_IN[1] DO ...
Uma variável on-line do tipo REAL (valor real) não pode ser comparada a uma variável do tipo BOOL (entrada digital)
A operação é possível se a seguinte mudança é feita:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_INA[1] DO ...
Exemplo 2:
WHENEVER ... DO $AC_MARKER[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X
Melhoria:
WHENEVER ... DO $AC_PARAM[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças: Utilizar variáveis do mesmo tipo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12587 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: operação/função %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Operador / função

Definições: A função / operador indicado não é admitida para o encadeamento de variáveis de tempo real em ações síncronas de movimento. Admissíveis são os seguintes operadores / funções:
- == >= <= > < <> + - * /
- DIV MOD
- AND OR XOR NOT
- B_AND B_OR B_XOR B_NOT
- SIN COS TAN ATAN2 SQRT POT TRUNC ROUND ABS EXP LNX SPI

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12588 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: endereço %3 não permitido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Endereço

Definições:
- O endereço indicado não pode ser programado em ações síncronas de movimento. Exemplo: ID = 1 WHENEVER $A_IN[1]==1 DO D3
- O ângulo de corte da ferramenta não pode ser alterado a partir de ações síncronas de movimento.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12589 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: variável %3 não permitida com ID modal

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome de variável

Definições:
A ID modal em ações síncronas de movimento não pode ser formada por uma variável online.
Exemplos:
ID=$AC_MARKER[1] WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
Isto pode ser corrigido de maneira seguinte:
R10 = $AC_MARKER[1]
ID=R10 WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
A ID de uma ação síncrona é sempre fixa e não pode ser alterada no ciclo de interpolação

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Alterar programa de peças. Substitua a variável on-line por uma variável aritmética.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12590 [Canal %1:] Bloco %2 dados globais do usuário não podem ser criados

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:
No dado de máquina MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES é definido o número de bloco de dados globais do usuário.
Neste caso, o _N_SGUD_DEF corresponde ao bloco 1, _N_MGUD_DEF ao bloco 2, _N_UGUD_DEF ao bloco 3, _N_GUD4_DEF ao bloco 4, etc.
No diretório _N_DEF_DIR encontra-se um arquivo com definições para dados globais de usuário, cujo número de bloco é maior que o número de blocos indicados no dado de máquina.
O alarme também pode ser causado por um valor zero em um dos dado de máquina MD18120$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN e pela definição de uma variável com NCK ou CHAN em um dos arquivos de definição GUD.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal autorizado/departamento de service. Aumente o dado de máquina MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
Ou, se já tiver o valor correto, verifique se MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK (se uma variável foi definida comatributos de NCK) ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN (se uma variável foi definida com atributos de canal) estiverem em zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12600 [Canal %1:] Bloco %2 checksum de linha inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: No processamento de um arquivo INI ou de um arquivo TEA foi identificada uma linha com checksum incorreta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o arquivo INI ou o MD e elaborar um novo arquivo INI (via 'upload').

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

12610 [Canal %1:] Bloco %2 O acesso de caractere individual com o parâmetro Call-By-Reference não é possível %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Tentou-se acessar um caractere individual via um Parâmetro Call-By-Reference.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Armazenar temporariamente e transferir os caracteres individuais nas variáveis CHAR definidas por usuário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12620 [Canal %1:] Bloco %2 O acesso de caractere individual nesta variável não é possível %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A variável não é definida pelo usuário. O acesso a caracteres individuais só é permitido para variáveis definidas pelo usuário (LUD/GUD).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Armazenar temporariamente o caractere individual em variável definida pelo usuário do tipo STRING, processá-la e então salvá-la de volta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12630 [Canal %1:] Bloco %2 skip / label não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Blocos com estruturas de comando (FOR, ENDIF, etc.) não podem ser ignorados e não podem conter labels.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças: Criar a função skip com comando IF. Escrever o label isoladamente no bloco antes do bloco da estrutura de comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12640 [Canal %1:] Bloco %2 conflito do encadeamento nas estruturas de comando

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Erro no processamento do programa: estruturas abertas de controle (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) não foram concluídas ou não há um início de laço para o fim do laço programado.
Exemplo:
LOOP ENDIF ENDLOOP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças de forma a que todas as estruturas de comando abertas possam ser concluídas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12641 [Canal %1:] Bloco %2 nível máximo de encadeamento excedido nas estruturas de comando

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O nível máximo de encadeamento de estruturas de comando (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) foi ultrapassado. O nível máximo de encadeamento atualmente é 8.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Se necessário transferir partes para uma subrotina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12650 [Canal %1:] bloco %2 eixo %3 nome diferente no canal %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Símbolo fonte.
%4 = Número do canal com definição de eixo diferente

Definições: Nos ciclos que são pré-processados na inicialização, somente os geométricos e os de eixos de canal que existam em todos os canais, com o mesmo nome podem ser utilizados. O denominador de eixo encontra-se em diversos canais com diversos índices de eixos.
A definição dos denominadores de eixos é efetuada através dos dados de máquina MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB e MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Exemplo: C no canal 1 é o primeiro eixo de canal e no canal 2 é o quinto eixo de canal.
Caso seja utilizado um denominador de eixo C em um ciclo que seja previamente processado na inicialização, o alarme será ativado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: 1. Alterar os dados de máquina. Os denominadores de eixos geométricos e para os eixos de canal devem ser iguais em todos os canais. Exemplo: Os eixos geométricos são designados em todos os canais por X, Y, Z. Em seguida também podem ser programados diretamente em ciclos previamente processados.
PROC BOHRE G1 Z10 F1000 M17 ou
2. Não programar diretamente o eixo no ciclo, mas defini-lo como Parâmetro do tipo Axis. Exemplo: Definição de ciclos:
PROC BOHRE (AXIS BOHRACHSE) G1 AX[BOHRACHSE]=10 F1000 M17
3. Chamada a partir do programa principal:
BOHRE(Z)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12660 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: variável %3 reservada para ações síncronas de movimento e ciclos tecnológicos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome de variável

Definições: A variável exibida só pode ser utilizada em ações síncronas de movimento ou em ciclos tecnológicos. P.ex. '$R1' pode encontrar-se somente em ações síncronas de movimento. No programa de peças normal, Parâmetros R são programados com R1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12661 [Canal %1:] Bloco %2 ciclos tecnológicos %3: não é possível uma outra chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da chamada de ciclos tecnológicos

Definições: Em um ciclo tecnológico, não é possível chamar uma subrotina ou um outro ciclo tecnológico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12700 [Canal %1:] Bloco %2 programação de definição de contorno não permitida com uma subrotina modal ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No modo de linguagem externa, um bloco foi programado com definição de contorno e um ciclo modal está ativo ao mesmo tempo. Devido ao endereçamento programado não estar claro (ex.: R = definição do raio do contorno ou plano de retorno para ciclos de furação) a programação de definição de contorno não deve ser utilizada quando um ciclo modal estiver ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12701 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação ilegal para o contorno ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco de definição de contorno, G01 não está ativo como função de interpolação. Em um bloco de definição de contorno, a interpolação linear sempre tem que ser selecionada com G01. G00, G02, G03, G33 não são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça. Programar a interpolação linear com G01.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12710 [Canal %1:] Bloco %2 elemento de linguagem ilegal no modo de linguagem externa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O elemento de linguagem programado não é permitido ou é desconhecido. Somente elementos de linguagem do modo Siemens que são usados para chamada de subrotinas (exceto para Lxx) e o construtor de linguagem para repetição (UNTIL) são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças.
Verifique se o comando de linguagem está disponível no modo Siemens. Comutar para o modo Siemens com G290. Programar o comando no bloco seguinte e voltar ao modo linguagem externa no bloco posterior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12720 [Canal %1:] Bloco %2 número de programa para chamada de macro (G65/G66) está ausente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a chamada de uma macro com G65/G66, não definido número de programa. O número de programa deve ser definido com o endereço 'P'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12722 [Canal %1:] Bloco %2 múltiplo ISO_2/3 macro ou chamada de ciclos no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A mistura de ciclos e chamadas de macros em um bloco, ex.: chamada de ciclos com G81 - G89 junto com a macro M no mesmo bloco ou uma chamada de macro G65/G66 junto com macro M no mesmo bloco.
Funções G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 (modo ISO) executa também chamada de subrotinas. Somente uma chamada de macro ou de ciclo pode aparecer no mesmo bloco NC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a chamada modal de ciclos ou de macros, se uma das funções G anteriores estiverem programadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12724 [Canal %1:] Bloco %2 não programação de raio na interpolação cilíndrica ativada/desativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a programação G07.1 (interpolação cilíndrica TRACYL), não foi programado o raio do cilindro. Ativar a interpolação cilíndrica (TRACYL) com G07.1 C <raio do cilindro>. Desativar com G07.1 Co. O nome do eixo rotativo definido no dado de máquina TRACYL deve ser programado com 'C'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Bloco G07.1, programa o raio do cilindro sob o nome de eixo rotativo para a interpolação cilíndrica.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12726 [Canal %1:] Bloco %2 seleção ilegal de plano com eixos paralelos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco com seleção de plano (G17 - G19), um eixo básico do sistema de coordenadas não deve ser programado junto com o eixo paralelo designado a isso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para seleção de planos com G17, G18, G19 programe o eixo básico do sistema de coordenadas ou o eixo paralelo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12728 [Canal %1:] Bloco %2: Distância para torre dupla não ajustada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A distância de segurança para torres duplas do dado de máquina SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST é 0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir valor da distância de segurança para torres duplas nos dados de ajuste SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12730 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum dado de máquina próprio para transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O dado de máquina MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1, MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] estão incorretamente programados para G07.1, G12.1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir identificador de transformação válido para TRACYL in MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1 e o número do eixo rotativo em MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] or MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12740 [Canal %1:] Bloco %2 chamada de macro modal %3 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na chamada de uma macro modal não pode estar ativa nenhuma macro modal, ciclo modal ou subrotina modal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12750 [canal %1:] Bloco %2; a divisão T não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Modo ISO Turning: A programação T não é possível, pois a palavra T não pode ser separada com clareza em número de ferramenta e número de correção.
A divisão da palavra T é definida com o dado de máquina 10888 $MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO e 10889 $MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO. Porém, sempre será possível ativar apenas uma das duas funções e pelo menos uma função tem que estar ativa. O alarme sempre ocorre se não houver nenhuma função ativa (ambos MDs = 0) ou então se as duas funções estiverem ativas (ambos MDs <> 0).

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Adaptar os dados de máquina
10888 EXTERN_DIGITS_TOOL_NO ou
10889 EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO.
Pelo menos uma função deve estar ativa, mas as duas também não podem estar ativas simultaneamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12755 [canal %1:] Bloco %2; a formatação %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = erro no formato da instrução

Definições: A instrução de formato programada com o comando ISOPRINT não está correta:
- foram utilizadas instruções de formato diferentes, m.nP e %.nP
- foi utilizada uma instrução de formado diferente de %P

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - corrigir o comando ISOPRINT
- dentro de um comando ISOPRINT somente podem ser utilizadas instruções de formato do mesmo tipo, %m.nP ou %.nP

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14000 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do arquivo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme 14000 é disparado nas seguintes situações:
- O programa de peça não foi finalizado com M30, M02 ou M17.
- Execução externa: O download foi cancelado (p. ex. porque a HMI foi desligada)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Encerrar o programa de peça com M30, M02 ou M17 e iniciar o programa de peça.
- Execução externa: Se o download do programa selecionado foi cancelado,
então é selecionado automaticamente o programa padrão _N_MPF0 com o Reset.
Em seguida deverá ser repetida a seleção do programa de usuário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14001 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Após manipulação de dados internos de sistema (ex.: transferência de blocos de uma fonte externa) um arquivo de peças pode terminar sem ter LF como último caractere.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Proceder à leitura do programa de peças, alterar com um editor de texto (p.ex. introduzir espaços vazios ou comentários antes do bloco indicado, para que surja uma composição alterada do programa de peças no novo bloco da memória).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14005 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 bloqueio de partida específico de programa está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: Programa %3 não pode ser executado, devido ao bloqueio de partida específico do programa estar ativado para este arquivo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Cancele bloqueio de partida de ciclo específico de programa para o arquivo %3

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14006 [Canal %1:] Bloco %2 Nome de programa %3 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: Durante a ativação ou durante a chamada de um programa NC detectou-se que o nome do programa não corresponde às convenções de NC:
- o comprimento máximo do nome do programa sem prefixo _N_ e sufixo _MPF / _SPF não pode ultrapassar 24 caracteres, pois o nome do programa será cortado nas variáveis BTSS.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Encurtar o nome do programa
- Suprimir o alarme com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 9

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14008 [Canal %1:] Bloco %2 O comando WRITE grava na memória temporária em /_N_EXT_DIR

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma peça é processada a partir de uma mídia externa (Função Execução a partir de unidades de leitura externas). Para isso os programas de peça são armazenados temporariamente no diretório /_N_EXT_DIR do NCK. Agora será feita a tentativa de gravação neste diretório temporário através do comando WRITE.
Através do alarme é feita a referência de que estes dados não são armazenados no diretório original no portador de dados externo e serão perdidos na próxima seleção de programa, pois os programas são deletados no diretório /_N_EXT_DIR.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Como destino para o comando WRITE é indicado um diretório que permanece carregado permanentemente no NCK (p. ex. MPF_DIR).
O alarme pode ser omitido com o dado de máquina MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14009 [Canal %1:] Bloco %2 caminho de programa %3 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = caminho de programa

Definições: O comando do programa de peças CALLPATH foi chamado em um Parâmetro (caminho do programa) que informa um diretório não existente no sistema de arquivos da NCK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar a informação CALLPATH de modo que o Parâmetro com o nome completo do caminho tenha um diretório carregado.
- Carregar o diretório programado no sistema de arquivos da NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14010 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro default inválido na chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada de uma subrotina com transmissão de Parâmetros foram suprimidos Parâmetros que não podem ser substituídos por Parâmetros padrão (Parâmetros Call-by-reference ou Parâmetros do tipo AXIS. Os outros Parâmetros que faltam são colocados com o valor 0 ou com a unidade do frame).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Na chamada da subrotina os Parâmetros que faltam devem ser preenchidos com valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14011 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 inexistente ou está sendo editado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: Uma chama de subrotina foi cancelada porque a subrotina chamada não pôde ser aberta.
A chamada da subrotina pode ser feita através de
- Identificador de subrotina
- Comando CALL / PCALL / MCALL
- Comando SETINT
- Substituição da função M/T
- Chamadas de programa controladas por evento (PROG_EVENT)
- Seleção de uma ASUP de PLC via PI "_N_ASUP__" e /ou FB-4
- Chamada de uma ASUP de PLC via interface Interrupção (FC-9)
Existem vários motivos para o alarme:
- A subrotina não se encontra na memória de programas de peça

- A subrotina não se encontra no atalho (diretório selecionado, _N_SPF_DIR ou diretório de ciclos _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR
- A subrotina não foi habilitada ou está em edição
- Indicação absoluta de atalho incorreta na chamada da subrotina:
  Exemplos de atalhos completos: /_N_directoryName_DIR/_N_programmName_SPF ou /_N_WKS_DIR/_N_wpdName_WPD/_N_programmName_SPF. directoryName: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (diretórios definidos). wpdName: identificador específico de usuário do diretório de peças (máx. 24 caracteres). programmName: nome da subrotina (máx. 24 caracteres)
- Um buffer recarregado para execução externa foi chamado como subrotina.

Nota: identificadores desconhecidos (caracteres) que estão sozinhos em uma linha de programa de peça que são interpretados como chamada de subrotina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Assegurar que a subrotina (parâmetro de alarme %3)
- está presente na memória do programa de peça
- foi habilitada e não está sendo editada
- encontra-se no atalho, isto se ela não for chamada através de um atalho absoluto

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14012 [Canal %1:] Bloco %2 encadeamento máximo de subrotinas excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi excedido o nível máximo de encadeamento de 8 níveis de programa.
A partir do programa principal podem ser chamados subrotinas, que por sua vez podem apresentar mais 7 encadeamentos subseqüentes.
Nas rotinas de interrupção o número máximo de níveis é 4!

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de usinagem para que o nível de encadeamento seja diminuído, copiar p.ex. com um editor o conteúdo de uma subrotina para o programa principal e remover sua chamada. Desta forma é reduzido o nível de encadeamento em um nível de programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14013 [Canal %1:] Bloco %2 número de passes da subrotina não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada de uma subrotina o número de passes programado P é zero ou negativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o número de passes de 1 a 9 999.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14014 [Canal %1:] Programa selecionado %3 não disponível, sem direito de acesso, ou está sendo editado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: O programa de peças selecionado não se encontra na memória NCK ou tem um nível de acesso para a seleção do programa superior ao estado atual do comando.
Quando este programa foi criado, ele recebeu o nível de proteção corrente do comando NC.
A partir da versão de SW5 não é mais permitido partir um programa com NC-start enquanto ele estiver sendo editado no HMI.
Um alarme será mostrado , se um outro arquivo no qual foi especificado no arquivo de definição , foi selecionado por uma GUD ou definido por uma macro .

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Transferir o programa pretendido para a memória NCK ou verificar o nome do diretório (quadro geral da peça de trabalho) e do programa (quadro geral do programa) e os corrija. Elevar o nível de proteção para o nível do programa de execução (introduzindo a palavra chave).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14015 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não está habilitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: O direito de execução atualmente configurado no comando (p. ex. posição 0 do interruptor com chave) não é suficiente para executar o programa de peça %3.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Aumentar o direito de execução de acordo com o nível de proteção do programa de peça %3
- Atribuir e liberar o programa de peça %3 com um nível de proteção mais baixo (nível 0 do interruptor com chave)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14016 [Canal %1:] Bloco %2 erro na chamada da subrotina via função M/T

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada da subrotina através da função M ou T encontrou-se o seguinte conflito:
No bloco referido no Parâmetro %2
- já foi ativada uma substituição da função M ou T
- está ativa uma chamada modal de subrotina
- foi programado um retorno de subrotina
- foi programado um fim do programa de peça
- está ativa a chamada de subrotina M98 (apenas no modo de linguagem ext.)
- a substituição da função T pela programação de uma função D na mesma linha de programa não é possível com TLC (G43/G44) ativo no sistema ISO2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A substituição de uma função M ou T é possível, em princípio, apenas quando não são executados, retornos ou chamadas de subrotina, devido a outras estruturas de programa. É necessário corrigir o programa de peça de forma adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14017 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe na chamada de uma subrotina via função M

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada de uma subrotina através da função M com transferência de Parâmetros, uma sintaxe ilegal foi detectada:
- extensão de endereço não foi programada como uma constante
- função M não foi programada como uma constante
Nota:
Se um Parâmetro de transferência foi programado via MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR para uma função M de substituição, as seguintes restrições se aplicam a esta função: tanto a extensão do endereço e o valor da função M devem ser programados para a substituição como constantes.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É necessário corrigir a programação da função M.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14018 [Canal %1:] Bloco %2 comando de programa de peça %3 não pode ser executado (nível de proteção valor desejado /real: %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Nível de proteção do comando / nível de proteção atual

Definições: Para o comando do programa de usinagem %3, um nível de proteção foi parametrizado que é logicamente maior (menor em valor) que o direito de acesso atual, ou o comando não existe na atual configuração do controle.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificação de programa de usinagem. Por favor, consulte o Guia de Programação ou documentos do fabricante referente a comandos permitidos de acordo com a configuração do sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14019 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; valor incorreto ou quant. incorreta de parâm. na chamada da função ou do procedimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14020 [Canal %1:] Bloco %2 valor incorreto, ou número de Parâmetros incorreto na chamada de funções ou do procedimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14021 [Canal %1:] Bloco %2 valor incorreto, ou número de Parâmetros incorreto na chamada de funções ou do procedimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14022 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na chamada de função ou de procedimento. Código de erro %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Em uma chamada de função ou de processo ocorreu um erro.
A causa do erro é melhor explicada por um código de erro.
O significado do código de erro deve ser consultado na documentação da função ou do procedimento, cuja chamada provocou o erro.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14025 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: ID modal não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em ações síncronas de movimento modais foi definido um número de identificação não permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14026 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: número de polinômio inválido no comando FCTDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um comando FCTDEF com um número de polinômio que excede o máximo estabelecido pelo MD28252 $MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14027 [Canal %1:] Bloco %2 ações síncronas de movimentos: muitos ciclos de tecnologia programados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com uma ação síncrona de movimentos pode-se chamar no máximo oito ciclos de tecnologia. O limite superior foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14028 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimentos: Ciclo de tecnologia programado com muitos parâmetros

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo de parâmetros de transmissão para um ciclo de tecnologia foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o ciclo de tecnologia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14030 [Canal %1:] Bloco %2 na combinação de oscilação com movimento de avanço OSCILL com POSP

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com as oscilações controladas por ações síncronas, a atribuição da oscilação e do eixo de avanço (OSCILL), assim como também a definição do avanço (POSP) devem ser escritas em um único bloco..

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14033 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: não foi programado ponto final

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado ponto final para a envolvente. Isto é possível via programação direta com os identificadores de eixos geométricos ou especificando o ângulo entre os vetores de início e fim.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14034 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ângulo de rotação muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a programação do ângulo de rotação (com AR) para interpolação envolvente, o máximo ângulo de rotação programável permitido é limitado se a envolvente está se movendo em direção ao círculo básico. O valor máximo é atingido se a envolvente toca o círculo básico. Com MD21016 $MC_INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT = TRUE, cada ângulo é aceito sem alarme; se necessário, o ângulo é automaticamente limitado durante a interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14035 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto inicial inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de interpolação envolvente, o ponto inicial da envolvente deve ser fora do círculo básico. O ponto central programado ou o raio deve ser adaptado de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14036 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto final inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de interpolação envolvente, o ponto final da envolvente deve ser fora do círculo básico. O ponto central programado, o raio ou o ponto final devem ser adaptados de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14037 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: raio inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de interpolação envolvente, o raio programado do círculo básico deve ser maior que zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14038 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente não definida: erro de ponto final

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto final programado não está na envolvente definida pelo ponto inicial, raio e ponto central do círculo básico. O desvio do final do raio efetivo a partir do valor programado é maior que o valor permitido especificado no MD21015 $MC_INVOLUTE_RADIUS_DELTA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14039 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto final programado mais que uma vez

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de interpolação envolvente, o ponto final pode ser programado com o identificador do eixo geométrico ou com ângulo de rotação com AR = valor. A programação simultânea do ponto final e do ângulo de rotação no mesmo bloco não é permitida, uma vez que o ponto final não estará precisamente definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14040 [Canal %1:] Bloco %2 erro no ponto final do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na interpolação circular, o raio do círculo do ponto inicial e do ponto final, ou o ponto central do círculo, são maiores do que o especificado no dado de máquina.
1. Na programação de raio o ponto inicial e o ponto final são idênticos fazendo com que a posição do círculo não seja determinada pelo ponto inicial ou ponto final.
2. Raio: A NCK calcula o raio a partir do ponto presente inicial e de outros Parâmetros programados do círculo para o ponto inicial e para o ponto final.
A mensagem de alarme aparece sempre que a diferença dos raios do círculo:
- seja superior ao valor no MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST (em raios pequenos, quando o raio programado for inferior ao quociente do dado de máquina MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST divido por MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR), ou
- seja superior ao raio programado multiplicado por MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR (em raios maiores, quando o raio programado for superior ao quociente do dado de máquina MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST dividido por MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR).
3. Pontos centrais: Um novo centro do círculo é calculado usando o raio do círculo na posição inicial. Encontra-se no meio da perpendicular posicionada na reta conexão do ponto inicial de círculo e do ponto final. O ângulo medido em radianos entre ambas as retas a partir do ponto inicial até o ponto central, calculado ou programado tem de ser inferior à raiz de 0.001 (correspondendo a cerca de 1,8 graus)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST e MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR. Caso os valores se encontrem dentro dos limites aceitáveis, deve-se programar com mais precisão no bloco do programa de peças, o ponto final do círculo ou o ponto central.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14045 [Canal %1:] Bloco %2 erro na programação tangencial de círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme pode ter as seguintes causas:
- A direção da tangente não está definida para círculo tangencial, porque, p.ex., nenhum bloco de posicionamento foi programado antes do bloco atual. - Nenhum círculo pode ser formado do ponto inicial e final assim como da direção da tangente, porque o ponto final está situado, partindo do ponto inicial, na direção contrária da indicada pela tangente.
- Não é possível formar um círculo tangencial, porque a tangente está localizada perpendicular ao plano ativo.
- No caso especial em que o círculo tangencial muda para uma linha reta, várias rotações completas foram programadas com TURN.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14048 [Canal %1:] Bloco %2 Núm. de rotações errado na programação do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação circular, um número inadmissível de rotações completas foi especificado.
A quantidade de rotações não pode ser negativa e deve ser maior que 1000000.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14050 [Canal %1:] Bloco %2 nível de encadeamento excedido nas operações aritméticas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No cálculo de expressões aritméticas em blocos NC, é utilizado um operando (Stack) com tamanho fixado. Em expressões muito complexas este Stack pode estourar. Isto pode também ocorrer com expressões extensivas nas ações síncronas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Dividir as expressões aritméticas complexas em vários outros blocos de cálculo mais simples.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14051 [Canal %1:] Bloco %2 erro aritmético no programa de peças

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - No cálculo de um elemento aritmético surgiu um estouro (p.ex. divisão por zero).
- Em um tipo de dados foi ultrapassada a faixa de valores representável.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Analisar o programa e corrigir a posição defeituosa do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14055 [Canal %1:] Bloco %2 Substituição de linguagem NC não permitida, código de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: O alarme aparece relacionado com uma substituição de linguagem NC configurada através do MD30465 $MA_AXIS_LANG_SUB_MASK. O código de erro %3 oferece informações mais detalhadas sobre a causa do problema:
Código de erro:
1: Foram programados vários eventos que conduzem à chamada do ciclo de substituição. É permitida apenas uma substituição por linha de programa de peça.
2: Para a linha de programa de peça com a substituição de linguagem NC também foi programada uma sincronização por bloco.
3: As variáveis de sistema $P_SUB_SPOSIT e $P_SUB_SPOSMODE foram chamadas fora de um ciclo de substituição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa do NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14060 [Canal %1:] Bloco %2 skip de nível inválido com skip de bloco diferencial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com 'skip de bloco diferencial' foi especificado um nível de skip maior que 7 (no conjunto uma especificação de valor para o skip de nível é imediatamente rejeitada pelo conversor como erro de sintaxe, isto é, só é possível 'suprimir bloco' ON/OFF em um nível).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Introduzir uma supressão de bloco (número após a barra) inferior a 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14065 [canal %1:] Bloco %2; erro no comando SPRINT/ISOPRINT: código de erro %4, informação %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Informação adicional
%4 = Código de erro

Definições: Durante a interpretação do comando SPRINT e ISOPRINT foi detectado um erro, que é descrito em detalhes pelo parâmetro %4. Eventualmente o parâmetro %3 retorna informações adicionais sobre o problema ocorrido.
Lista dos códigos de erro (parâmetro %4):
1: Descrição de formato incorreta %3 detectada
2: Formato %.nP: Violação de faixa na conversão para número de 32 Bit
3: Formato %P: O caractere %3 não pode ser convertido para o código selecionado com o MD 10750 / $MN_SPRINT_FORMAT_P_CODE.
4: A extensão máxima da String de 400 Bytes foi excedida
5: Comando SPRINT/ISOPRINT programado com uma quantidade de parâmetros inválida
6: Parâmetros SPRINT/ISOPRINT programados com um tipo de dado não permitido
7: Formato %m.nP: Violação de faixa por causa do parâmetro n no MD 10751 / $MN_SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL = 0

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o comando SPRINT e/ou ISOPRINT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14066 [canal %1:] Bloco %2; erro na saída para o dispositivo externo com o comando %3, código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando do programa de peça
%4 = Código de erro

Definições: Ao processar os comandos ISOOPEN, ISOPRINT, ISOCLOSE ou EXTOPEN, WRITE, EXTCLOSE, um erro foi detectado que foi descrito em detalhes pelo código de erro.
Lista de códigos de erro:
1: dispositivo externo não pode ser aberto
2: dispositivo externo não está configurado
3: dispositivo externo configurado com trecho inválido
4: nenhum direito de acesso para o dispositivo externo
5: dispositivo externo já exclusivamente designado

6: dispositivo externo já designado em modo de compartilhamento
7: comprimento do arquivo maior que LOCAL_DRIVE_MAX_FILESIZE
8: número máximo de dispositivos externos excedidos
9: opção não ajustada para o LOCAL_DRIVE
11: V24 já ocupado pela função Easy-Message
12: A especificação Anexar/Substituir inconsistente com a extdev.ini
14: dispositivo externo não designado ou aberto
15: Erro ao escrever para o dispositivo externo
16: Trecho externo programado inválido
21: Erro ao encerrar o dispositivo externo
22: dispositivo externo não instalado (montado)
90: Intervalo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a parametrização do comando ISOCLOSE, ISOPRINT ou ISOCLOSE. Veja também MD 10830 $MN_EXTERN_PRINT_DEVICE e MD 10831 $MN_EXTERN_PRINT_MODE.
Corrija a configuração do dispositivo externo no cartão CF em /user/sinumerik/nck/extdev.ini and /oem/sinumerik/nck/extdev.ini.
Corrija a conexão e funcionalidade do dispositivo externo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14070 [Canal %1:] Bloco %2 memória de variáveis não é suficiente para chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma subrotina chamada não pode ser processada (aberta), porque a memória de dados interna a ser criada para utilização geral não é suficiente, ou porque a capacidade de memória disponível para as variáveis locais de programa ser muito reduzida. O alarme só ocorre em MDA.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Analisar o programa de peças se:
1. Nas definições das variáveis foi selecionado sempre o tipo de dados mais adequado (p.ex. REAL para bits de dados é incorreto; BOOL seria melhor)
2. As variáveis locais podem ser substituídas por variáveis globais?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14080 [Canal %1:] Bloco %2 destino de salto %3 não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Destino do Salto

Definições: No caso de saltos condicionais e incondicionais, o destino do salto deverá ser um bloco com um Label (nome simbólico em vez de número de bloco). Se durante a busca na direção programada não for encontrado o ponto do salto, será gerado o alarme.
Para retornos parametrizavéis com RET para um bloco numerado ou label, o destino do salto no programa deve ser um bloco com numeração ou label (nome simbólico ao invés de número de bloco).
Para retornos acima de vários níveis (parâmetro 2), o destino do salto deve ser um bloco dentro do nível do próprio programa.

	Para retornos com uma string definindo um destino, esta string a ser procurada deve ser um nome conhecido no controle e deve anteceder a numeração do bloco e/ou apenas um label .
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Correção:	Verificar o Programa de peças do NC quanto aos seguintes erros possíveis: 1. Verificar se o ponto do salto é idêntico ao Label. 2. A direção do salto está correta? 3. O Label terminou com dois pontos?
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14082 [Canal %1:] Bloco %2 label %3 programa de peças não encontrado

Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Marca (label) inicial ou final
Definições:	O ponto inicial para repetições de parte do programa com instrução CALL <nome do programa> BLOCO <label inicial> TO <label final> não foi encontrado ou a mesma repetição de parte do programa foi chamada repetidamente.
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Correção:	Verificar os labels de início e final do ponto do programa de repetição.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14085 [Canal %1:] Bloco %2 instrução não permitida

Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Definições:	A instrução 'TML()' pode somente ser usada em subrotinas que substituem o comando T.
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Reação local ao alarme. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme no final do bloco.
Correção:	Corrigir o programa de peças.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14088 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 posição duvidosa

Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Nome do eixo, número do fuso
Definições:	Uma posição de eixo maior que 3.40e+38 incrementos foi programada. Este alarme pode ser suprimido com o bit 11 no MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Correção:	Corrigir o programa de peças.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14090 [Canal %1:] Bloco %2 número D inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No endereço D foi programado um valor inferior a Zero.
Para cada ferramenta ativa é automaticamente atribuído um conjunto de parâmetros com 25 valores de correção. Cada ferramenta pode apresentar 9 conjuntos de parâmetros (D1 - D9, posição base é D1). Ao mudar o número D é ativado o novo conjunto de parâmetros (D0 serve para desativar os valores de correção).
N10 G.. X... Y... T15 ; conjunto de parâmetros D1 de T15 ativo
N50 G.. X... D3 M..; conjunto de parâmetros D3 de T15 ativo
N60 G.. X.. T20; conjunto de parâmetros D1 de T20 ativo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar números D dentro dos valores permitidos (D0, D1 a D9).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14091 [Canal %1:] Bloco %2 função inválida, índice: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice

Definições: Uma função programada ou ativada que não foi permitida no contexto atual do programa. A função de pergunta está codificada no parâmetro "índice":
Índice == 1: comando "RET" foi programado no nível principal do programa
Índice == 2: Conflito entre "Cancelar nível" / "Apagar o número de execuções" e "GET implícito"
Índice == 3: Conflito ASUB se inicia imediatamente após a seleção da overstore (até P3)
Índice == 4: MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programado em G75
Índice == 5: comando POSRANGE não foi programado na ação síncrona
Índice == 6: comando SIRELAY não foi programado em ação síncrona
Índice == 7: comando GOTOF/GOTOB/GOTO programado com uma variável de string em ação síncrona.
Índice == 8: Aplicação COA "gerador de corte" não ativa
Índice == 9: Compensação de raio de ferramenta ativa em G75
Índice == 10: Número de níveis de retorno muito alto, com RET (...xy) em vários níveis de programa
Índice == 11: A função não é implementada para esta variável

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Índice == 1: Substituir comando "RET" por M17/M30
Índice == 2: Após a chamada da subrotina que se refere ao "Cancelamento de plano"/"Deletar número de execuções", inserir um bloco auxiliar (p. ex. M99)
Índice == 3: Regravação de um bloco auxiliar (p. ex. M99), depois iniciar a Asup (até P3)
Índice == 4: Para MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1: não ativar SUPA/G53/G153 no bloco G75
Índice == 5: Programar comando POSRANGE em sincronização
Índice == 6: Programar comando SIRELAY em sincronização
Índice == 7: Programar o comando GOTOF/GOTOB/GOTO com número de bloco ou label
Índice == 8: Carregar a aplicação COA "Gerador de corte"
Índice == 9: Compensação de raio de ferramenta ativa em G75

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14092 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é tipo incorreto de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ocorreu um dos seguintes erros de programação:
1. A palavra-chave WAITP(x) "Esperar a mudança de blocos até que o eixo de posicionamento indicado tenha alcançado seu ponto final" foi utilizada para um eixo que não é nenhum eixo de posicionamento.
2. O G74 "Aproximação do ponto de referência a partir do programa" foi programado para um fuso. (Somente são permitidos endereços de eixos.)
3. A palavra-chave POS/POSA foi utilizada para um fuso. (Para o posicionamento de fusos devem ser programadas as palavras-chave SPOS e SPOSA.)
4. Se o alarme ocorre com a função "rosqueamento com macho sem mandril de compensação" (G331), então deduz-se a seguinte causa:
- O fuso mestre não está em modo de controle de posição.
- Fuso mestre incorreto
- Fuso mestre sem encoder
5. Foi programado um nome de eixo que não existe, isto é, com o uso de variáveis axiais como índice. Ou ainda foi programado NO_AXIS como índice.
6. Se 14092 é liberado com o alarme 20140 Ações Sincronas: deslocamento do eixo controlado, as seguintes causas são possíveis:
- O eixo já está sendo deslocado pelo programa de NC.
- Um movimento excessivo do eixo foi realizado.
- O eixo esta ativo como eixo de seguimento de acoplamento.
- Uma compensação de interpolação como a compensação de temperatura é ativa para o eixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir o programa de peça de acordo com o erro mencionado.
- Programar SPOS.
- Selecionar o fuso mestre correto com SETMS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14093 [Canal %1:] Bloco %2 Intervalo de trajetória zero ou negativo em interpolação polinomial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na interpolação polinomial POLY foi programado um valor negativo ou 0, na instrução do comprimento do polinômio PL=....

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a softkey PROGRAM CORRECT a função 'correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco a ser corrigido.
Corrigir a indicação do valor abaixo PL = ...

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14094 [Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio programado maior que 3 para interpolação polinomial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O grau do polinômio na interpolação polinomial resulta da quantidade de coeficientes programados de um eixo. O grau de polinômio máximo é 3, ou seja, os eixos seguem a função:
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
O coeficiente a0 é a posição atual no início da interpolação e não é programado!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a quantidade de coeficientes. O bloco de polinômio não pode exceder ao seguinte comprimento:
N1 POLY PO[X]=(1.11, 2.22, 3.33) PO[Y]=(1.11, 2.22, 3.33)
N1 PO[n]=... PL=44
n ... identificador de eixo, no máx. 8 eixos de avanço por bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14095 [Canal %1:] Bloco %2 círculo foi programado com raio zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor do raio programado para programação em raios é muito pequeno, no caso, o valor programado é menor que a metade da distância entre o ponto inicial e final.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14096 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de conversão não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante o andamento do programa, uma atribuição de valores para variáveis ou uma operação aritmética levou ao processamento de dados, de uma maneira que eles têm que ser convertidos em um outro tipo. Essa conversão levaria a que os valores previstos fossem excedidos.
Faixa de valores dos vários tipos de variáveis:
- REAL: Propriedade: Números fracionados com Ponto dec., faixa de valores: ± (2-1022-2+1023)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinal, faixa de valores: ± (231-1)
- BOOL: Propriedade: Valor real TRUE, FALSE, faixa de valores: 0,1
- CHAR: Propriedade: 1 caractere ASCII, faixa de valores:0 - 255
- STRING: Propriedade: Tamanho da sentença (max. 100 valores), faixa de valores: 0 - 255
- AXIS: Propriedade: Endereços dos eixosSomente nome de eixo
- FRAME: Propriedade: Indicações geométricas, faixa de valores: Como trajetória do eixo

Valores previstos para os vários tipos de variáveis
- de REAL para: REAL: sim, INT: sim*, BOOL: sim1), CHAR: sim*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de INT para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: if value 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de BOOL para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim,, CHAR: sim, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de CHAR para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: sim, STRING: sim, AXIS: -, FRAME: -
- de STRING para: REAL: -, INT: -, BOOL: sim2), CHAR: só 1 caracter, STRING: sim, AXIS: -, FRAME: -
- de AXIS para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: sim, FRAME: -
- de FRAME para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: sim

1) O valor <>0 corresponde a TRUE, o valor ==0 corresponde a FALSE.
2) Comprimento de string 0 => FALSE, nos outros casos TRUE
3) Quando existe só 1 caracter
Não é possível converter a partir do tipo AXIS e FRAME dentro do tipo AXIS e FRAME.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar a parte do programa, de forma a evitar que os valores previstos não sejam excedidos, p.ex. através da alteração de uma definição de variável.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14097 [Canal %1:] Bloco %2 string não pode ser convertida no tipo AXIS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A função selecionada AXNAME - conversão do parâmetro do tipa string transferido para um nome de eixo (valor de retorno) do tipo AXIS - não encontrou este identificador de eixo nos dados de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificação do parâmetro transferido (nome de eixo) da função AXNAME, para saber se um eixo geométrico, de canal ou de máquina foi projetado (configurado) com este nome através dos dados de máquina:
MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
.
Selecionar a string de transferência correspondente ao nome do eixo e, se necessário, alterar o nome de eixo nos dados da máquina. (Se deve ocorre uma mudança de nome através do programa de peça NC, então esta alteração deve ser validada primeiro através de um "POWER ON".)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14098 [Canal %1:] Bloco %2 erro de conversão: não foi encontrado número válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A string não é um número INT ou REAL válido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Caso se tratar de uma introdução, existe a possibilidade de se verificar através da função predefinida ISNUMBER (com o mesmo parâmetro), se a string representa um número.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14099 [Canal %1:] Bloco %2 resulta no encadeamento de string muito longo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O retorno do encadeamento de string resulta em uma string que é maior do que o comprimento máximo da string, imposto pelo sistema.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar o programa de peças. Com a função STRLEN, também é possível saber o tamanho da soma das strings, antes de se efetuar o seu encadeamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14100 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da transformação não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para cada canal podem ser estabelecidos 4 grupamentos de transformação (tipos de transformação) através dos dados de máquina. Se com a instrução TRAORI(n) (n ... Número do grupo da transformação) for selecionada um grupo de transformação, mas para a qual os dados de máquina não tenham valores padrão, aparecerá o alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a softkey PROGRAM CORRECT a função 'correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco a ser corrigido.
- Verificar o número do grupo de transformação na chamada do programa de peças, utilizando a instrução TRAORI(n) (n ... Número do grupo de transformação).
- Introdução dos dados de máquina para este grupo de transformação e ativá-los através de um 'Power-On'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14101 [Canal %1:] Bloco %2 não há orientação de transformação ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma orientação com ângulos de euler ou com um vetor e não há uma transformação de orientação ativada , ou seja, falta a instrução TRAORI(n) (n ... Número do grupo de transformação).
Exemplo de uma programação de transformação correta:
N100 ... TRAORI(1)
N110 G01 X... Y... ORIWKS
N120 A3... B3... C3...
N130 A3... B3... C3...
:
N200 TAFOOF

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes da aplicação da utilização da transformação terá que ser indicado o número do grupo de transformação através da instrução TRAORI(n) (n entre 1 e 4).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14102 [Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio maior que 5 programado para vetor de orientação angular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na interpolação polinomial programada como vetor angular, um grau de polinômio maior que 5 foi programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14103 [canal %1:] Bloco %2; erro %3 durante a chamada da função CORRTRAFO.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Definições: Durante a ativação da função CORRTRAFO ocorreu um erro. O número do erro especifica a causa do erro.
Números de erro:
1: Não há nenhuma transformação ativa.
2: Não há nenhuma transformação de orientação ativa.
3: A transformação de orientação ativa não foi definida com cadeias cinemáticas.
10: Índice de correção inválido (referência com a posição na cadeia cinemática).
11: Na posição indicada não foi definido nenhum elemento de correção.
12: Não foi definido nenhum elemento de compensação.
13: Os elementos de compensação e de correção são idênticos.
14: Modo de correção desconhecido para o elemento original.
15: Modo de correção desconhecido para o elemento de compensação.
16: Combinação inadmissível de ambos parâmetros de chamada, _CORR_INDEX e _CORR_MODE.
17: O deslocamento fino no elemento original é muito grande.
18: O deslocamento fino no elemento de compensação é muito grande.
19: Nenhum direito de gravação para a dimensão básica do elemento original.
20: Nenhum direito de gravação para a dimensão básica do elemento de compensação.
21: Nenhum direito de gravação para o deslocamento fino do elemento original.
22: Nenhum direito de gravação para o deslocamento fino do elemento de compensação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar a chamada da função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14104 [Canal %1:] Bloco %2 A transformação ativa não permite a programação de vetores e nem interpolação.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A transformação de orientação ativa não permite a programação dos vetores para a orientação de ferramenta ou interpolação do vetor (ORIVECT, ORICONxx, etc.) da orientação. Isso acontece porque a cinemática de conjunto da transformação não tem grau de liberdade o suficiente para representar a orientação geral da ferramenta, apesar de a quantidade de eixos de orientação (eixos rotativos) ser suficiente para este fim.
Isso acontece com as seguintes cinemáticas:
As direções de rotação de dois eixos de orientação sucessivos sejam paralelas (veja MD24570 $MC_TRAFO5_AXIS1_x[0..2], MD24572 $MC_TRAFO5_AXIS2_x[0..2] e MD24573 $MC_TRAFO5_AXIS3_x[0..2] (com cinemáticas de seis eixos)).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de NC e/ou os valores dos dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14105 [canal %1:] Bloco %2; erro %3 na chamada do procedimento CORRTRAFO

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Durante a chamada do procedimento CORRTRAFO ocorreu um erro. A causa do erro é determinada em detalhes através do conteúdo do código de erro:
1: Não há nenhuma transformação ativa.
2: Não há nenhuma transformação de orientação ativa.
3: Não há nenhuma transformação de orientação ativa com cadeia cinemática definida.

10: O parâmetro _CORR_INDEX faz referência a um índice de seção inválido (o índice de seção não pode ser negativo nem maior que o número de eixo de eixos de orientação).
11: Na seção, para a qual o _CORR_INDEX faz referência, não foi definido nenhum elemento de correção, isto é, não há nenhuma entrada no $NT_CORR_ELEM[n, 0..3] que faz referência a um elemento da atual seção.
12: Não foi definido nenhum elemento compensatório, mesmo que o parâmetro CORR_MODE exija uma correção deste elemento. Isto significa que não há nenhuma entrada no $NT_CORR_ELEM[n, 0;;3] com referência a um elemento da seção, que contém um elemento de compensação.
13: O parâmetro _CORRINDEX refere-se ao elemento de compensação, e do elemento com o parâmetro _CORR_MODE é exigida uma compensação da correção (elemento de correção e elemento de compensação não podem ser idênticos quando uma compensação é exigida).
14: Modo de correção desconhecido para o elemento de correção (dígito inválido na posição da unidade do _CORR_COMP).
15: Modo de correção desconhecido para o elemento de compensação (dígito inválido na posição da dezena do _CORR_COMP).
16: O valor máximo permitido do deslocamento final é excedido no elemento de correção por causa da correção.
17: O valor máximo permitido do deslocamento final é excedido no elemento de compensação por causa da correção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de NC e/ou os valores dos dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14106 [Canal %1:] Bloco %2 cálculo de orientação não é possível com ORISOL.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado o código G ORISOL, e não foi programada nenhuma orientação válida ou não há nenhuma transformação ativa que possa retornar as possíveis posições de eixo para uma orientação predefinida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14107 [Canal %1:] Bloco %2 posição inválida em $NT_ROT_AX_POS[%3,%4].

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de Trafo
%4 = Índice de eixo

Definições: A posição do eixo de rotação manual especificado é inválida; ou seja, viola os limites de eixo definidos em $NT_ROT_AX_MIN / $NT_ROT_AX_MAX.
Este alarme deve ocorrer caso a transformação que utilize este eixo seja selecionada.
No caso de eixos manuais com sistema de dentes Hirth, a transformação deve envolver uma posição que devido à curvatura do valor contido em $NT_ROT_AX_POS, se refere à posição da grade adjacente. O alarme também deve ocorrer caso o conteúdo de $NT_ROT_AX_POS esteja dentro dos limites permissíveis, mas a posição alterada utilizada internamente viola estes limites.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14108 [Canal %1:] Bloco %2 transformação cinemática e porta-ferramenta ativo ao mesmo tempo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Transformações definidas com cadeias cinemáticas não podem estar ativas ao mesmo tempo que porta-ferramenta orientável.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14109 [Canal %1:] Bloco %2 movimentos de eixo linear e rotativo com transformação de orientação.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A interpolação tipo CP (código G grupo 49) não é permitida com uma transformação de orientação estática ativa caso eixos lineares e rotativos tenham que interpolar simultaneamente

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar no programa de NC:
Ativar transformação de orientação dinâmica.
Alterar código G para grupo 49.
Executar movimento de eixo linear e rotativo preferencialmente sucessivamente que simultaneamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14110 [Canal %1:] Bloco %2 foram programados ângulo de euler e componentes de vetor de orientação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foram simultaneamente programados a orientação com ângulos de Euler e os componentes de um vetor de orientação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A2=10 B2=20 C3=50; Alarme, porque foi programado simultaneamente ângulo de euler e vetor de orientação

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar somente um tipo, ou seja, com a transformação ativada ou programar apenas o ângulo de euler ou apenas os vetores de orientação (vetores de direção).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14111 [Canal %1:] Bloco %2 foram programados ângulo de euler, vetor de orientação e eixos de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado simultaneamente uma orientação com ângulos Euler ou componentes de um vetor de orientação e os eixos de máquina influenciados pela orientação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A2=70 B2=10 C2=0 X50 ; alarme, pois foram programados ângulos Euler e eixos

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar somente um tipo, ou seja, com a transformação ativada , só programar apenas ângulos de euler ou programar apenas vetores de orientação (vetores de direção), ou ainda desativar a transformação (TRAFOOF) e ajustar a orientação da ferramenta programando eixos auxiliares.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14112 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória de orientação programada não permitida, erro n° %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Definições: Na transformação dos 5 eixos, os dois eixos de orientação formam um sistema de coordenadas composto de longitude e círculos latitudinais em uma superfície esférica. No entanto, em alguns casos, a esfera de orientação completa não pode ser alcançada pela orientação de ferramenta. Isso poderia ser o caso de, por exemplo, se as direções de rotação de dois eixos de orientações fossem perpendiculares. Geralmente há até dois valores máximos de pólo na esfera de orientação, a orientação que não pode ser ajustada com uma cinemática existente da máquina. Esse alarme soa se uma orientação programada estiver fora da faixa de possibilidades da esfera de orientação. Uma orientação não-ajustável pode ser especificada somente por uma programação vetorial (programação direta dos componentes do vetor, Euler ou ângulo RPY, programando os eixos de orientação virutal) enquanto que uma orientação não-ajustável pode aparecer quando as posições dos eixos de rotação são programadas. As orientações intermediárias não-ajustáveis podem acontecer também somente se a interpolação do vetor estiver ativa, enquanto que isso não pode ocorre nunca com a interpolação do eixo de rotação. Este alarme não pode, portanto, soar se os eixos de rotação estiverem programados e a orientação for transversal pela interpolação dos eixos de rotação.
O número do erro também apresentado se diferencia entre as situações específicas:
A faixa de orientação ajustável é limitada, mas não restrita a um plano. Este é, por exemplo, o caso com cinemática nutator "normal" com um eixo de rotação inclinado a 45 graus. A faixa de orientação possível é então restrita a um hemisfério.
2: A faixa de orientação ajustável máxima é reduzida a um plano. Isso significa que a orientação pode ser somente girada em um plano. Esta situação é frequente em razão de uma configuração incorreta e indesejada dos eixos de orientação. Este é, por exemplo, o caso se os eixos de orientação forem inseridos em uma ordem incorreta. Por exemplo, se o AC sequencial do eixo for especificado para a cinemática da ferramenta em vez do CA. Se o ajuste inicial da ferramenta estiver na direção Z, a orientação pode ser somente girada no plano YZ. Isso também ocorre se o ajuste inicial da ferramenta indica a direção X para as cinemáticas da ferramenta CA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique parte do programa e programe uma orientação ajustável com as cinemáticas da máquina. O alarme também pode soar por um erro na configuração dos eixos de orientação da transformação. Neste caso, modifique a configuração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14113 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo programado é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não há mais explicações.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14114 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de deslocamento lateral programado é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não há mais explicações.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14115 [Canal %1:] Bloco %2 definição ilegal da superfície da peça

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os vetores normais de superfície programados no início e no fim do bloco apontam para direções opostas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14116 [Canal %1:] Bloco %2 Programação absoluta da orientação com ORIPATH/ORIPATHS ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A orientação foi indicada de modo absoluto (p. ex. através de um vetor de sentido ou um vetor de giro), mesmo estando o ORIPATH ou ORIPATHS ativo. Com o ORIPATH/ORIPATHS ativo, a orientação é definida de modo relativo à tangente do percurso e o vetor de normal de superfície a partir do ângulo de avanço, de inclinação e de giro.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14117 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de ângulo ou direção para o macho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e orientação da interpolação circular (ORICONCW e ORICONCC), o ângulo de abertura ou o vetor de direção do macho deve ser programado. Caso contrário, a troca de orientação não estará claramente definida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14118 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de orientação final

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e orientação da interpolação circular (ORICONCW e ORICONCC), não há programação de orientação final. A troca de orientação não estará claramente definida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14119 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de orientação intermediária

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e orientação da interpolação circular ORICONIO, uma orientação intermediária deve ser programada adicionalmente a uma orientação final.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14120 [Canal %1:] Bloco %2 determinação de plano não é possível para orientação programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os vetores de orientação programados (vetores de direção) nos pontos inicial e final do bloco encerram um ângulo de 180 graus. Desta forma não é possível determinar o plano da interpolação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A3=0 B3=0 C3=1
N60 A3=0 B3=0 C3=-1; O vetor deste bloco é totalmente; oposto ao do bloco antecedente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças, de forma que os vetores de orientação de um bloco não se encontrem totalmente opostos, p.ex. separar o bloco em 2 blocos parciais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14121 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum orientação definida (distância é zero)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As coordenadas programadas para a 2ª curva espacial com XH, YH, ZH
não definem nenhuma orientação de ferramenta, pois a distância da curva do TCP é zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa de peça de modo que a distância das duas curvas não sejam zero e com isso obter a definição de uma orientação de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14122 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo e direção do cone programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e orientação da interpolação circular ORICONCW e ORICC, somente ângulo de abertura ou a direção do macho deve ser programado. A programação simultânea destes dois dados no mesmo bloco não é permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14123 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de mudança de direção do cone é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e interpolação circular, ângulo de abertura programado deve ser maior que a metade do ângulo entre o início e o final da orientação. Caso contrário um macho não pode ser definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14124 [Canal %1:] Bloco %2 início da tangente de orientação é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e interpolação circular com continuação tangencial (ORICONTO), o início da tangente de orientação não deve ser zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14125 [Canal %1:] Bloco %2 rotação programada não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A rotação programada da orientação da ferramenta não pode ser executada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14126 [Canal %1:] Bloco %2 Fator de saída ORIPATH não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor programado com ORIPLF = r não está na faixa permitida. O fator de retração relativo deverá estar no intervalo 0 <= r < 1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14127 [Canal %1:] Bloco %2 rotação programada várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A rotação (3o. grau de liberdade de orientação na transformação 6 eixos) foi programado diversas vezes.
A rotação é claramente definida por uma das seguintes especificações:
- Especificação da posição do eixo rotativo incluído na transformação
- Especificação do ângulo Euler ou RPY (A2, B2, C2)
- Especificação do vetor normal de orientação (AN3, BN3, CN3)
- Especificação do ângulo THETA de rotação

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14128 [Canal %1:] Bloco %2 Programação absoluta da rotação de orientação com ORIROTC ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A rotação da orientação (3º grau de liberdade da orientação em transformações de 6 eixos) foi programada com o código ORIROTC ativo. Isto não é possível, pois com o ORIROTC ativo, a rotação da orientação é alinhada relativa à tangente do percurso.

No ORIROTC somente é possível a programação do ângulo de rotação THETA, o qual indica o ângulo do vetor de rotação com a tangente do percurso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14129 [Canal %1:] Bloco %2 programados eixos de orientação e componentes de um vetor de orientação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foram programados, simultaneamente, ângulos de orientação e componentes de um vetor de orientação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14130 [Canal %1:] Bloco %2 foram indicados demasiados valores de inicialização

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na configuração de uma array através de SET foi indicada uma quantidade de valores de inicialização maior que a quantidade de arrays especificadas no andamento do programa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o número de valores de inicialização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14131 [Canal %1:] Bloco %2 programados eixos de orientação e ângulo de avanço/lateral

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foram programados, simultaneamente, ângulos de orientação e um ângulo de avanço ou ângulo lateral.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14132 [Canal %1:] Bloco %2 eixos de orientação programados incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Possíveis causas:
A configuração dos eixos de orientação não está compatível com a cinemática da máquina. Também quando, por exemplo, o sistema de medição não foi parametrizado para eixos rotativos.
- Um eixo que é solicitado como eixo de orientação é atualmente não disponível como eixo de deslocamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de máquina.
Fornecer a orientação de eixos solicitada usando GET(..) ou GETD(..).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14133 [Canal %1:] Bloco %2 código G para definição da orientação não é permitido Explicação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Só é possível programar um código G do 50. grupo de código G se o dado de máquina MD21102 $MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE estiver como "TRUE"

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14134 [Canal %1:] Bloco %2 Código G para interpolação de orientação não permitida: n° de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Definições: O alarme pode ter diversas causas, que são identificadas pelo número de erro dado:
Existem os seguintes números de erro:
1: Um código G do 51º grupo de código G que pode ser programado somente se MD21104 $MC_ORI_IPO_WITH_G_CODE for ajustado pra TRUE.
2: Quando o código G ORIANGLE do 51° do grupo for programado, o MD21102 $MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE pode ser ajustado para TRUE.
3: A combinação do código G ORIANGLE do 51° grupo e ORIAXPOS do 50° grupo não é permitida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14136 [Canal %1:] Bloco %2 orientação polinomial não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programação da orientação polinomial para ambos os ângulos (PO[PHI], PO[PHI]) e para coordenadas do ponto de referência na ferramenta (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) não é permitida. Orientação polinomial pode ser programada somente se uma orientação de transformação estiver ativa e a orientação for mudada pelo vetor de interpolação (ORIVECT, ORICONxxx, ORICURVE/ORICURINV), por exemplo, a orientação não deve mudar pelo eixo de interpolação (ORIAXES).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14137 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios PO[PHI] e PO[PSI] não permitidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um polinômio para os ângulos PHI e PSI somente pode ser programado se a orientação é interpolada no plano entre o início e o final da orientação (ORIVECT, ORIPLANE) ou (ORICONxxx). Se uma interpolação do tipo ORICURVE estiver ativa, nenhum polinômio pode ser programado para os ângulos PHI e PSI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14138 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios PO[XH], PO[YH] e PO[ZH] não permitidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Polinômios para as coordenadas do ponto de referência na ferramenta (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) somente pode ser programada se uma interpolação do tipo ORICURVE/ORICURINV estiver ativa. Se ORIVECT, ORIPLANE, ORICONxxx estiver ativa, nenhum polinômio pode ser programado para as coordenadas XH, YH e ZH.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14139 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios para ângulo de rotação PO[THT] não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um polinômio para o ângulo de rotação de orientação (PO[THT]) somente pode ser programado se a transformação que estiver ativa o suportar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14140 [Canal %1:] Bloco %2 Programação da posição sem transformação não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Informação de posição foi programada para uma posição de eixo mas nenhuma transformação estava ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14144 [Canal %1:] Bloco %2 Movimento PTP não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O código G PTP foi programado para movimento diferente de G0 ou G1.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14146 [Canal %1:] Bloco %2 movimento CP ou PTP não é permitido sem transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programou-se para um movimento o código G CP ou PTP, sem que esteja ativa uma transformação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14147 [Canal %1:] Bloco %2 Spline para a orientação não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando uma orientação é programada e ao mesmo tempo a BSPLINE estiver ativa, a interpolação da orientação de ferramenta deve ser feita através de uma 2º curva espacial. Isto significa que o código ORICURVE/ORICURINV deverá estar ativo para a interpolação da orientação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Altere o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14148 [Canal %1:] Sistema de referência ilegal para movimento cartesiano manual

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um valor ilegal foi introduzido nos dados de ajuste SD42650 $SC_CART_JOG_MODE para o sistema de referência de movimento cartesiano manual.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Introduzir um valor adequado nos dados de ajuste SD42650 $SC_CART_JOG_MODE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14150 [Canal %1:] Bloco %2 número de porta-ferramenta incorretamente programado ou declarado (MD)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um número de porta-ferramenta negativo ou superior ao do dado de máquina MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Programar o número válido para o porta-ferramenta ou corrigir o dado de máquina MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14151 [Canal %1:] Bloco %2 rotação não permitida do porta-ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi ativado um porta-ferramenta com um ângulo de rotação diferente de zero, apesar do eixo correspondente não estar definido. Um eixo de rotação não está definido quando todos os três componentes de direção são zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o ângulo de rotação em zero ou definir o eixo de rotação associado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14152 [Canal %1:] Bloco %2 porta-ferramenta: Orientação inválida. Código de erro: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Foi feita uma tentativa de definir uma orientação de ferramenta com o auxílio do Frame ativo com o qual a atual cinemática do porta-ferramenta não pode ser alcançada. Este caso sempre poderá ocorrer quando os dois eixos do porta-ferramenta não estiverem perpendiculares entre si, quando o porta-ferramenta possuir menos que dois eixos rotativos,
ou quando a posição do eixo rotativo programada violar as limitações de eixo correspondentes. Junto ao alame, um código de erro será emitido especificando a causa em detalhes:
O código de erro possui os seguintes significados:
1: 1o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite inferior
2: 1o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite superior
10: 2o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite inferior
20: 2o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite superior
100: 1o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite inferior
200: 1o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite superior
1000: 2o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite inferior
2000: 2o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite superior
3: A orientação solicitada não é admitida com a configuração de eixo especificada
Vários código de erro que indicam uma violação dos limites do eixo poderão ocorrer simultaneamente.
Dado que numa violação do limite do eixo é feita a tentativa, através da adição e subtração de múltiplos de 360 graus, de se alcançar uma posição válida dentro dos limites do eixo permitidos, caso isto não seja possível, não está definido se foi violado o limite inferior ou superior do eixo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o programa de peça (TCOABS em vez do TCOFR, ative um frame diferente. Modifique os dados de toolholder. Modifique o plano G17-G19)
Se o alarme não pode ser apagado e um alarme adicional 14710 for gerado em RESET, os dados da máquina 20126$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE devem ser estabelecidos para zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14153 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de porta-ferramenta desconhecido: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Tipo do porta-ferramenta.

Definições: Foi declarado um tipo inválido de porta-ferramenta em $TC_CARR23[ ]. Somente são permitidos: t, T, p, P, m, M.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o conteúdo dos dados do porta-ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14154 [Canal %1:] Bloco %2 a entrada da correção fina no parâmetro %3 do porta-ferramenta orientável %4 é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro inválido do porta-ferramenta orientável
%4 = Número do porta-ferramenta orientável

Definições: O valor máximo válido numa correção fina de um porta-ferramenta orientável, é limitado pelo dado de máquina MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN para grandezas lineares e pelo dado de máquina MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT para grandezas rotativas. O alarme somente ocorre quando o dado de ajuste SD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION for diferente de zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Inserir valor válido de correção fina

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14155 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida do frame básico para o offset de porta ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se a seleção de um porta-ferramenta levar a uma alteração no offset da mesa, deve ser definido um frame básico válido para incluir este deslocamento, ver também dado de máquina 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça ou o dado de máquina 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14156 [Canal %1:] Erro tool carrier ativação com reset

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Os parâmetros em MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK necessitam que um suporte de ferramenta arientável ativo seja mantido após reset. Isto é feito cancelando a seleção anterior do suporte de ferramentas e então selecionando novamente ele com dados que devem ter sido modificados. Se um erro ocorrer durante a nova seleção, este alarme será emitido (como aviso) e então uma tentativa será feita para selecionar o suporte de ferramentas orientável nos ajustes iniciais. Se esta segunda tentativa for bem sucedida, o ciclo interrompido continuará sem qualquer alarme. Tipicamente o alarme ocorre somente quando um suporte de ferramenta orientável anterior tenha sido definido com TCOFR, e as direções dos eixos tenham sido trocadas antes do reset, de tal modo que os parâmetros adequados para o frame associado não sejam mais possíveis. Se houverem outras causas para o alarme, resultará em um alarme também sendo enviado na tentativa em selecionar os parâmetros iniciais, sendo também mostrado claramente em texto

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique o programe

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14157 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação inválida em MOVT

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma interpolação linear ou Spline deve estar ativa com MOVT (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE,CSPLINE).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14158 [Canal %1:] Erro ao resetar a seleção da torre porta-ferramentas para a transformação com as cadeias cinemáticas

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O ajuste dos dados de usinagem $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE e $MC_TRAFO_RESET_NAME exigem que tanto a torre porta-ferramentas orientável e a transformação definida pelas cadeias cinemáticas sejam ativadas em RESET ou no início do programa. Esta combinação não é permitida. Neste caso, o conteúdo dos dados de usinagem $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE é ignorado, isto é, uma torre porta-ferramentas orientável não é ativada. Esta situação é exibida junto com o alarme 14156. No entanto, o início do programa não é impedido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrija os dois dados de usinagem declarados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14159 [Canal %1:] Bloco %2 programados mais que dois ângulos com ROTS ou AROTS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um frame de rotação é descrito, usando ângulos sólidos, com as instruções ROTS e AROTS. Podem ser programados, no máximo, dois ângulos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14160 [Canal %1:] Bloco %2 seleção do comprimento de ferramenta sem declaração de um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se, na correção de comprimento de ferramenta com palavra H e G43 / G44 no modo ISO_2 através do dado de máquina MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44, estiver ativada a variante C (comprimento de ferramenta produz efeito no eixo programado), pelo menos um eixo geométrico deverá ser declarado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar o dado de máquina MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 ou o programa de peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14162 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 na ativação da função CUTMOD ou CUTMODK

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Um erro ocorreu durante a ativação da função CUTMOD ou CUTMODK. O tipo de falha é definido mais detalhadamente pelo erro do número de código:

Código do erro
1 Nenhuma direção de corte válida é definida para a ferramenta ativa.
2 Os ângulos de corte (ângulo livre e ângulo de suporte) da ferramenta ativa são zero.
3 O ângulo livre da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 180 graus).
4 O ângulo de suporte da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).
5 O ângulo do inserto da ferramenta ativa tem um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).
6 A posição de corte - combinação do ângulo de suporte da ferramenta ativa não é permitida (com posições de corte 1 a 4, o ângulo de suporte deve ser menor que ou igual a 90 graus, com as posições de corte 5 a 8, deve ser maior ou igual a 90 graus).
7 O inserto de ferramenta não está localizado no plano de usinagem e o ângulo entre o inserto de ferramenta e o plano de usinagem excede o limite superior especificado utilizando os dados de configuração 42998 $SC_CUTMOD_PLANE_TOL.
Utilizando MD20125 $MC_CUTMOD_ERR, o mesmo pode ser determinado para cada erro listado se a condição de erro causar a emissão de um alarme e se o alarme pode ser somente exibido ou também provocar uma interrupção do programa.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de ferramenta da ferramenta ativa ou modificar o programa de peça para o erro 7.
Como alternativa, omitir o alarme em todos os erros através do dado de máquina MD20125 $MC_CUTMOD_ERR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14165 [Canal %1:] Bloco %2 número ISO H/D selecionado %3 não é compatível com a ferramenta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número H/D do modo ISO
%4 = Número da ferramenta

Definições: Se em modo ISO_2 ou ISO_3 for programado um número H ou D, então este deverá estar presente na ferramenta ativa. A ferramenta ativa também pode ser a última ferramenta carregada no fuso mestre ou porta-ferramentas mestre. Se este número H ou D não existir nesta ferramenta, será emitido este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Programe corretamente o número ISO H/D

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14166 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 Programação de um offset de comprimento de ferramenta com TOFF / TOFFL

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Durante a programação de um offset de comprimento de ferramenta com TOFF ou com TOFFL ocorreu um erro. O tipo de falha é determinado de forma mais detalhada através do número do código de erro:
Código de erro
1Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFF) em duplicidade em um bloco.
2Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFFL) em duplicidade em um bloco.

3Em um bloco os componentes de offset de comprimento de ferramenta foram programados ao mesmo tempo com TOFF e com TOFFL.
4Na programação do offset de comprimento da ferramenta com TOFF é obrigatória a especificação de um índice, a forma TOFF=.... não é permitida.
5Na programação do TOFFL foi especificado um índice inválido (valores permitidos 1..3).
6Na programação do TOFF foi especificado um eixo inválido como índice. Apenas eixos geométricos são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o bloco de programa com erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14170 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação inválida na correção de comprimento de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se uma correção de ferramenta (G43 / G44) estiver ativa no modo de linguagem ISO_M, deve também estar ativa a interpolação linear.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14180 [Canal %1:] Bloco %2 número H %3 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código H do modo ISO

Definições: O número H indicado não está atribuído a nenhuma ferramenta (ISO_M)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14181 [Canal %1:] Bloco %2 Correção de ferramenta ISO %3 não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da correção

Definições: Relevante apenas em modo ISO2 e ISO3:
Na seleção da correção de ferramenta com H ou D:
Em modo ISO2 e ISO3 são permitidas apenas as correções de ferramenta 1 - 98.

Exceção: Com H99 em modo ISO2 e com o valor de correção da seleção de ferramenta em modo ISO3 também pode ser selecionar o corte estruturado D1 da ferramenta ativa.
Na descrição da correção de ferramenta com G10:
Em modo ISO2 e ISO3 são permitidas apenas as correções de ferramenta 1 - 98.
A correção de ferramenta H99 somente pode ser descrita em modo de programação Siemens (G290) com $TC_DPx[y,z]= .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC e escolher a correção de ferramenta permitida na faixa de 1 a 98.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14182 [Canal %1:] Bloco %2 Diversos valores em endereços H e D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Definições: Relevante apenas em modo ISO2:
Com H e D são programados o comprimento de ferramenta e o raio de ferramenta. A programação conduz a números de correção contraditórios nas memórias de correção acopladas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC. Programar apenas o H ou o D ou programar o mesmo valor sob o endereço H e D.
Definir o Bit do MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, como Bit6=1. Agora são possíveis diferentes valores nos endereços H e D.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14183 [Canal %1:] Bloco %2 Após a correção Siemens devem ser programados os endereços H e D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Definições: Relevante apenas em modo ISO2:
Um offset de ferramenta no modo Siemens com D>1 está ativo e um comando ISO2, G43, G44,G49 é aplicado. Além disso um offset ISO com H0-H99 ou D0-D98 deve ser selecionado.
O alarme também é disparado, caso MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit6=1:
Se for selecionada a memória de correções da Siemens com H99 e um corte em modo Siemens, então na próxima seleção da memória de correções ISO deve ser selecionada novamente a correção de comprimento e de raio da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC.
Programar endereços H e/ou D no bloco.
Caso MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit6=0, apenas os endereços H ou D devem ser programados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14184 [Canal %1:] Bloco %2 O G44 não é possível com a correção de ferramenta H99

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Definições: Relevante apenas em modo ISO2:
Com H99 foi escolhido o número D estruturado D1 da ferramenta ativa. Estes valores de correção não podem ser processados negativos com G44.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14185 [Canal %1:] Bloco %2 Código D %3 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código D do modo ISO

Definições: O número D indicado não está atribuído a nenhuma ferramenta (modo de linguagem ISO_M)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14186 [Canal %1:] Bloco %2 Modo ISO2 e ToolCarrier ou adaptador de ferramenta ativados juntos. (Identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label
%3 = Identificador

Definições: Relevante apenas em modo ISO2:
Apenas é feita a tentativa de ativar juntamente uma correção ISO2 e o ToolCarrier ou adaptador de ferramenta.
Identificação 1: Correção ISO2 está ativa (ativado em modo ISO2) e é feita a tentativa de ativar também um ToolCarrier em modo Siemens.
Identificação 2: Foi ativado um ToolCarrier em modo Siemens e agora é ativada uma correção de ferramenta em modo ISO2.
Identificação 3: Em modo Siemens existe uma ferramenta ativa no adaptador e agora é ativada uma correção de ferramenta em modo ISO2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC.
Para identificação 1: Selecionar uma correção Siemens antes da ativação do ToolCarrier,
Para identificação 2: Desativar o ToolCarrier antes da seleção de uma correção de comprimento de ferramenta em modo ISO2.
Para identificação 3: Carregar a ferramenta (T=0) antes da seleção de uma correção de comprimento de ferramenta em modo ISO2 ou ativar a ferramenta sem adaptador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14190 [Canal %1:] Bloco %2 número H com G49

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programou-se simultaneamente G49 (seleção da correção de comprimento de ferramenta) e palavra H diferente a H0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14195 [Canal %1:] Bloco %2 número D programado simultaneamente com G49

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: G49 (seleção da correção de comprimento de ferramenta) e palavra D diferente a D0 foram programados simultaneamente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14196 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 durante interpretação do $SC_CUTDIRMOD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Definições: Ocorreu um erro durante a interpretação das strings contidas no dado de ajuste SD42984 $SC_CUTDIRMOD. Este dado de ajuste sempre é lido durante uma nova seleção de um corte. O número de erro indica a causa do erro:
1: A string apenas consiste de espaços vazios ou de um sinal
2: Nome de frame desconhecido após $P_
3: Nenhum ponto duplo após o primeiro nome de frame válido
4: Memória insuficiente durante a criação interna de um frame
5: Índice inválido de frame
6: Detectados outros caracteres após a string completa
7: Falta o segundo nome de frame após o ponto duplo
8: Rotação inadmissível de frame (as normais da superfície estão giradas uma contra outra em 90 graus ou mais)
9: Corrente inválida de frame (o primeiro frame deve estar na frente do segundo frame na corrente de frame)
10: Nome inválido de eixo
11: O eixo não é um eixo rotativo
12: String inválida que não pode ser atribuída em nenhum dos tipos de erro 1 a 11
20: Indicação inválida de ângulo (valor numérico)
30: Ângulo inválido de rotação (nenhum múltiplo inteiro de 90 graus)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Entre com uma string válida no SD42984 $SC_CUTDIRMOD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14197 [Canal %1:] Bloco %2 número D e número H programados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Palavra D e palavra H foram programadas simultaneamente

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14198 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal do setup da ferramenta com offset de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se um offset estiver ativo na direção da ferramenta, a mudança de bloco não é possível se isso for trocar o valor do offset dos eixos do canal (troca de plano, troca do ângulo de corte (ferramenta de torneamento, substituição de eixo geométrico).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Corrigir o programa de peça.
- Reduzir o offset em direção a ferramenta a zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14199 [Canal %1:] Bloco %2 mudança de plano não permitida para ferramenta com componente de

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Caso uma ferramenta tenha um componente de desgaste ou de comprimento, que seja avaliada para um eixo transversal com valor em diâmetro (Bit 0 e/ou Bit 1 ativados no MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK) e neste dado de máquina esteja colocado adicionalmente o Bit 2, a ferramenta em questão só pode ser utilizada no plano ativo na seleção da ferramenta. Uma mudança de plano provocará este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar a programa de peça.
Reset o Bit 2 no MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14200 [Canal %1:] Bloco %2 raio polar negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No ponto final da especificação do bloco de posicionamento com G00, G01, G02 ou G03 com coordenadas polares, o raio polar indicado sob a instrução RP=... é negativo.
Definição dos termos:
- Indicação do ponto de fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polar, referentes ao ponto de referência selecionado com função G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero no atual WCS, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC - introduções admissíveis para o raio polar são apenas valores absolutos positivos que indicam a distância entre o pólo atual e o ponto de chegada do bloco. (A direção é determinada com o ângulo polar AP=...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14210 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo polar demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na especificação do fim de um bloco de posicionamento com G00, G01, G02 ou G03 nas coordenadas polares, foram ultrapassados os valores permitidos para o ângulo polar que é programado com a instrução AP=... . Este abrange a área de -360 a +360 graus com uma correção de 0.001 grau.
Definição de termos:
- Especificação do fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (funções preliminares: G00/G01/G02/G03).
- Nova definição do pólo com ângulo e raio polares referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... no último ponto programado do plano, G111 ... no ponto zero do sistema atual de coordenadas da peça a trabalhar (Trabalho), G112 ... referente ao último pólo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC - os valores permitidos para o ângulo polar situam-se entre os valores -360 graus e +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14250 [Canal %1:] Bloco %2 raio polar negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na nova determinação do pólo com G110, G111 ou G112 nas coordenadas polares, o raio polar indicado com a instrução RP=... é negativo. Só são admissíveis valores positivos absolutos.
Definição de termos:
- Indicação do fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares, referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero da peça a trabalhar atual, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças NC - introduções válidas para o raio polar só são valores positivos absolutos que indicam a diferença entre o ponto de referência e o novo pólo. (A direção é determinada pelo ângulo polar AP=...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14260 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo polar demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na nova determinação do pólo com G110, G111 ou G112 nas coordenadas polares, foram ultrapassados os valores do ângulo polar que é indicado sob a instrução AP=... . Este abrange a área de -360 a +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.
Definição de termos:
- Indicação do fim de um Bloco com ângulo e raio polares, referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares, referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero da peça a trabalhar atual, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças NC - os valores de introdução permitidos para o ângulo polar encontram-se entre -360 graus e +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14270 [Canal %1:] Bloco %2 pólo programado de forma incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na determinação do pólo foi programado um eixo que não faz parte do plano de trabalho selecionado. A programação nas coordenadas polares refere-se sempre ao plano ativado com G17 a G19. O mesmo se aplica à determinação de um novo pólo com G110, G111 ou G112.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças do NC. Só podem ser programados os dois eixos geométricos que definem o plano atual a trabalhar.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14280 [Canal %1:] Bloco %2 coordenadas polares programadas de forma incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O fim do bloco indicado foi programado no sistema de coordenadas polares (com AP=..., RP=...) como também no sistema de coordenadas cartesiano (endereço de eixos X, Y,...).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC - o movimento do eixo só pode ser indicado em um sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14290 [Canal %1:] Bloco %2 programou-se grau de polinômio maior que 5 para interpolação polinomial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na interpolação polinomial, foi programado um grau de polinômio maior que cinco. Só é possível programar, no máximo, polinômios do 5.° grau.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14300 [Canal %1:] Bloco %2 sobreposição do nônio ativada incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Avanço da manivela eletrônica ativada incorretamente:
- 1. para eixos de posição.
- Avanço da manivela eletrônica programada para eixos de indexação:
- Posição não programada.
- FA e FDA programado para o mesmo eixo no bloco.
- Para eixos de contorno.:
- Posição não programada
- G60 não ativo
- Primeiro grupo G incorreto (apenas G01 a CIP)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14320 [Canal %3:] Eixo %4: Manivela %1 usada em duplicidade (%2).

Parâmetros: %1 = Nônio número
%2 = Uso
%3 = canal
%4 = Eixo

Definições: Alarme informativo, indicando que o nônio mencionado está sendo utilizado duas vezes:
O segundo parâmetro fornece a explicação:
1: Bloco com correção de nônio axial para este eixo não pode ser executado porque o nônio para este eixo executa um movimento DRF
2: Bloco com correção de velocidade de trajetória não pode ser executado porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
3: Bloco com contorno via nônio não pode ser executado porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
4: Eixo de PLC com correção de nônio axial não pode ser iniciado imediatamente porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
5: O eixo é um eixo recíproco com correção de nônio axial; o movimento recíproco não pode ser iniciado imediatamente porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo.
6: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque uma correção de nônio axial está ativa para este eixo com nônio.
7: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque uma correção de velocidade de deslocamento via nônio está ativa e o eixo pertence a este deslocamento.

8: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque um contorno via nônio está ativo e o eixo pertence a este deslocamento.
9: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque é um eixo de PLC com correção via nônio ativa
10: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque o eixo está ativo como eixo recíproco com correção via nônio.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Utilize o nônio para somente uma finalidade de cada vez.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

14400 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio da ferramenta ativa na comutação da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida uma mudança da transformação com a correção do raio da ferramenta ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de uma mudança de transformação proceder com G40 à correção do raio da ferramenta no programa de peças do NC (em um bloco com G00 ou G01).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14401 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A transformação pretendida não está disponível.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informar o pessoal/departamento de service autorizado
Modificar programa de peças; programar transformações definidas apenas.
Checar MD24... $MC_TRAFO_TYPE_... (atribui as transformações para instruções do programa de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14402 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na troca da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida uma troca da transformação em um deslocamento spline em curva. A sequência de blocos spline tem que ser concluída.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14403 [Canal %1:] Bloco %2 pré-processamento não está sincronizado com o processamento principal de forma segura

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As trajetórias dos eixos de posicionamento não podem ser calculadas previamente de forma segura. Consequentemente não se tem a posição exata no MCS. Desta forma, pode acontecer que seja efetuada uma mudança da transformação no programa principal não prevista pelo pré-processamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Sincronizar o pré-processamento com o programa principal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14404 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inválida na seleção da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu um erro na seleção da transformação.
Possíveis causas do erro:
- Um dos eixos comandado pela transformação ficou bloqueado porque:
- está sendo utilizado por um outro canal (-> desbloquear)
- encontra-se no modo fuso (-> desbloquear com SPOS)
- encontra-se no modo POSA (-> desbloquear com WAITP)
- é um eixo Pos concorrente (-> desbloquear com WAITP)
- A parametrização feita via dados de máquina está incorreta
- A parametrização do eixo ou do eixo geométrico na transformação está incorreta,
- Dados de máquina incorretos (-> alterar os dados de máquina, reiniciar)
Atenção: Todos os eixos bloqueados devem ser indicados através do alarme 14092 ou alarme 1011 ao invés do alarme 14404.
Causas de erros dependentes da transformação podem ser em: TRAORI: -
TRANSMIT:
- A posição atual do eixo da máquina é inadequada para a seleção (p.ex. Seleção no pólo) (-> alterar um pouco a posição)
- A parametrização através dos dados de máquina está incorreta
- Necessidades especiais referentes ao eixo de máquina não foram atendidas (p.ex.. eixo circular não é um eixo modular) (-> alterar os dados de máquina, reinicializar).
TRACYL:
O parâmetro programado na seleção da transformação não é permitido.
TRAANG:
- O parâmetro programado na seleção da transformação não é permitido.
- A parametrização através dos dados de máquina está incorreta
- O parâmetro está incorreto (p.ex. TRAANG: valor do ângulo desfavorável) (-> Alterar dados de máquina, reiniciar)
Transformação persistente:
- Dados de máquina para transformação persistente estão incorretos. (-> considerar dependências, alterar dados de máquina, reiniciar)
Somente para ciclos compilados ativos 'transformação OEM':
O eixo envolvido na transformação deve ser referenciado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/depamento de service autorizado. Alterar programa de peças ou alterar dados de máquina.
Somente para ciclos compilados ativos 'transformação OEM':
Primeiramente referencie o eixo antes de selecionar a transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14410 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida a alteração da parametrização de eixos geométricos para eixos de canal na definição da curva spline.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14411 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio da ferramenta ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com correção do raio da ferramenta ativa .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14412 [Canal %1:] Bloco %2 transformação ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com a transformação ativada .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14413 [Canal %1:] Bloco %2 correção fina de ferramenta: comutação eixo geométrico/eixo de canal não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com a correção fina de ferramenta ativada .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14414 [Canal %1:] Bloco %2 Função GEOAX: chamada incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os parâmetros durante a chamada do GEOAX(...) estão incorretos. As possíveis causas são:
- O número de parâmetros é ímpar.
- Foram especificados mais do que 6 parâmetros.
- Foi programado um número de eixo geométrico que é menor que 0 ou maior que 3.
- Um número de eixo geométrico foi programado em duplicidade.
- Um identificador de eixo foi programado em duplicidade.
- Foi feita uma tentativa de atribuir um eixo de canal de um eixo geométrico que tem o mesmo nome como um eixo de canal.
- Foi feita a tentativa de atribuir um eixo de canal de um eixo geométrico que não possui nenhuma funcionalidade IPO (veja oMD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8).
- Foi feita uma tentativa de retirada de um eixo geométrico do grupo de eixos geométricos que tem o mesmo nome como um eixo de canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças ou bloco de correção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14415 [Canal %1:] Bloco %2 Controle tangencial: mudança de eixo geométrico ou de canal não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um alteração de eixos geométricos de canal não é permitida enquanto a função de controle tangencial está ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Altere o programa de usinagem e desative a função de controle tangencial com o comando TANGDEL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14420 [Canal %1:] Bloco %2eixo de indexação %3 frame não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: O eixo deve ser posicionado como eixo de indexação, no entanto, um frame está ativo. Isto é proibido através do dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças. Alterar o dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14430 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo tangencial %3 pode não estar programado como eixo de posicionamento.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = nome do eixo

Definições: Um eixo escravo do tipo tangencial não pode ser movimentado como um eixo de posicionamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Altere o programa de usinagem e desative a função de controle tangencial com o comando TANGDEL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14432 [Canal %1:] Bloco %2 Distância de suavização tangencial do eixo %3 é muito pequena.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = nome do eixo

Definições: Para um eixo tangencial que está acoplado durante a preparação, um arredondamento de comprimento deve ser indicado com TANGON() na ativação do controle tangencial, ou possivelmente ocorrendo descontinuidades do eixo tangencial não poderá ser suavizado. Este comprimento de arredondamento deve ser maior que 1 incremento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14434 [Canal %1:] Bloco %2 Relação do desnível tangencial do eixo %3 é inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: O valor do fator r programado em TLIFT, para o percurso de afastamento relativo, deve estar entre 0 e 1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14500 [Canal %1:] Bloco %2 instrução DEF ou PROC não permitida no programa de peça

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os programas de peças NC com elementos de linguagem de alto nível dividem-se em uma primeira parte de definição seguida de em uma parte de programa. A transição não é marcada de forma específica; os primeiros comandos de programa não pode ser seguidos de instruções de definição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Colocar as instruções de definição e de PROC no início do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14510 [Canal %1:] Bloco %2 falta instrução PROC na chamada da subrotina

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a chamada de subrotinas parametrizadas ('call-by-value' ou 'call-by-reference') a subrotina chamada tem que iniciar com uma instrução PROC.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Definir a subrotina de acordo com o tipo utilizado.
1. Formato convencional de subrotina (sem transmissão de parâmetros):
% SPF 123456
:
M17
2. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (sem transmissão de parâmetros):
PROC SUBROTINANAME
:
M17
ENDPROC
3. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (com transmissão de parâmetros 'call-by-value'):
PROC SUBROTINANAME (VARNAME1, VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC
4. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (com transmissão de parâmetros 'call-by-reference'):
PROC SUBROTINANAME (Typ1 VARNAME1, Typ2 VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14520 [Canal %1:] Bloco %2 instrução PROC não permitida na parte de definição de dados

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A instrução PROC só pode aparecer no início de uma subrotina.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir adequadamente o programa de peças NC .

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14530 [Canal %1:] Bloco %2 Instrução EXTERN e PROC não estão em conformidade

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As subrotinas com transmissão de parâmetros têm que ser conhecidas pelo programa antes de serem chamadas. Se as subrotina estiverem sempre presentes (ciclos fixos), o comando determina as interfaces de chamada durante a inicialização do sistema. Caso contrário deverá ser programada uma instrução EXTERN .

Exemplo:
N123 EXTERN SUBROTINANAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...)
O tipo da variável deverá neste caso coincidir forçosamente ou ser compatível com o tipo determinado na definição (instrução PROC); o nome pode ser diferente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os tipos de variáveis da instrução EXTERN e PROC quanto à sua compatibilidade e corrigir.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14540 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta com perfil: ângulo de limite mínimo programado mais que uma vez (gume D%3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser igual a zero apenas em um gume envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14541 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite máximo programado mais que uma vez (gume D%3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser igual a zero apenas em um gume envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14542 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite mínimo não foi programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao definir uma ferramenta de contorno, ou o ângulo limite não deve ser informado, ou os valores limites mínimo e máximo devem ser programados uma vez para cada

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14543 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite máximo não foi programado

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao definir uma ferramenta de contorno, ou o ângulo limite não deve ser informado, ou os valores limites mínimo e máximo devem ser programados uma vez para cada

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14544 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 não se encontra entra os limites de gumes

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: Ao definir uma ferramenta com limites, todos os gumes devem ser posicionados com os ângulos entre os limites mínimo e máximo, sempre que girando no sentido anti-horário

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14545 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 envolve completamente gume D%4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo
%4 = Número do gume, rótulo

Definições: Na definição de uma ferramenta de contorno, tangentes são colocadas nos cantos circulares adjacentes. Isto não será possível, se um canto estiver completamente cirunscrito por um outro.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14546 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 define um canto côncavo

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: O contorno de uma ferramenta de contorno deve ser completamente convexo, isto é, não deverá ter qualquer canto côncavo.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14547 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: checksum incorreto ou não presente

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando dado de máquina MD20372 $MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM foi parametrizado, nenhuma aresta foi encontrada para o qual o comprimento e o raio da ferramenta sejam iguais a soma negativa das arestas anteriores.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Verifique a definição da ferramenta. Uma aresta deve existir, os componentes de comprimento da ferramenta e o raio que seja igual a soma negativa das arestas anteriores. Isto não levará em consideração os componentes de comprimento de ferramenta da primeira aresta. Na comparação de componentes, a soma relevante do valor básico e do valor de desgaste são comparados entre si, não propriamente os componentes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14548 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: raio negativo no gume D%3 não permitido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: Não é permitido raio negativo para ferramenta de contorno, isto é a soma dos raios básicos e o valor de desgaste deve ser pelo menos 0.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Verifique a definição da ferramenta. Troque raio do corretor

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14549 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: programação ilegal. Código número: D%3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições:
Programação não permitida foi encontrada para ferramenta de contorno na compensação ativa de ferramenta. A causa do erro é mostrada em detalhes pelos códigos de erro.
1: No grupo G 17, KONT está ativa durante ativação
2: No grupo G 17, KONT está ativa durante desativação
9: No grupo G 40, CUTCONOF não está ativa
10: Reprogramação de G41 / G42 com compensação de raio de corte já ativo não é permitido
20: Círculo com mais que uma rotação não é permitido
21: Elipse (círculo não está no nível de compensação)
23: Envolvente não é permitida
24: Vários polinômios somente no mesmo bloco não é permitido. Estes blocos podem ser criados p. ex. COMPCAD ou G643.
30: Parada do pré-processamento não é permitida.
41: Ponto de partida do primeiro bloco de compensação não pode ser atingido por qualquer uma das arestas definidas
42: Ponto final do último bloco de compensação não pode ser atingido por qualquer uma das arestas definidas

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção:
Altere o programa de NC

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14550 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: troca ilegal de ferramenta de perfil. Código número: %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições:
Uma nova ferramenta com desvio de contorno foi ativado para ferramenta de contorno, na compensação de raio aa ferramenta ativa.
A causa do erro é mostrada em detalhes pelos códigos de erro.
Se o código de erro é inteiro, os três valores decimais inferiores especificam o número da aresta na qual o erro foi detectado, enquanto que o dígito de milhar explica sua causa com maiores detalhes.
-1: A ferramenta foi apagada.
-2: O número de elementos de contorno (arestas) definindo a ferramenta, foi alterado.
1000: O centro da aresta foi alterado
2000: O raio da aresta foi alterado.
3000: O ângulo inicial foi alterado.
4000: O ângulo final foi alterado.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção:
Altere o programa de NC

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14551 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo do gume D%3 é maior que 359 graus

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: Uma única extremidade tem que cobrir um ângulo máx de 359 graus.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Verifique definição da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14600 [Canal %1:] Bloco %2 memória de carregamento %3 não pode ser criada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Definições: Não foi possível criar a memória de carregamento para 'Execução externa'. Possíveis causas:
- Memória disponível insuficiente (mínimo ver MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE)
- Não estão disponíveis quaisquer recursos para a comunicação HMI-NCK (ver MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM)
- O arquivo já existe.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Liberar memória, p.ex. apagando programas de peças.
- Corrigir os MDs MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE e/ou MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14601 [Canal %1:] Bloco %2 memória de carregamento não pôde ser apagada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi possível apagar a memória de carregamento para 'Execução externa'. Causa possível:
- A comunicação HMI-PLC não foi concluída.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Com POWER ON todos as memórias de carregamento são apagadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14602 [Canal %1:] Bloco %2 Tempo esgotado no recarregamento externo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao recarregar subrotinas externas(EXTCALL ou execução de unidades de leitura externas) não foi possível estabelecer conexão com a HMI durante o tempo de monitoração configurado com MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a conexão com a HMI
- Aumentar o MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14603 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout na execução externa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se um programa foi selecionado para ser executado externamente, então espera-se que após o início do programa de peça a primeira linha de programa de peça possa ser lida do buffer de recarga dentro de 60s.
Se este não for o caso, a execução do programa de peça é cancelado com o alarme 14603 se a conexão com a HMI ou com o dispositivo externo estiver interrompido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão com a HMI e repetir a seleção do programa que deverá ser executado externamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
- Confirmar o alarme com a tecla Reset
- Repetir a seleção do programa
- Iniciar o programa de peça

14610 [Canal %1:] Bloco %2 correção de bloco não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi enviado um alarme que poderia ser eliminado, a princípio, através da correção de programa. Sendo que o erro, no entanto, ocorreu em um programa executado externamente, não é possível auxílio através da função correção de bloco/correção de programa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Cancelar o programa com Reset.
- Corrigir o programa na HMI ou PC.
- Reiniciar o carregamento externo (eventualmente com a procura de bloco do ponto da interrupção)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14615 [Canal %1:] Ocorreu um erro durante o Handling da função -Controle de sintaxe-: Identificação %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Código do erro

Definições: Ocorreu um erro durante o Handling da função de controle de sintaxe através dos serviços PI _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO e _N_SEL_BL. A situação do erro é melhor descrita através do parâmetro %3:
Valor
1: Um número de linha inválido foi transmitido com o serviço de PI _N_SEL_BL
2: Um número de linha inválido foi transmitido para o fim da área através do serviço de PI _N_CHKRUN
3: O serviço PI _N_CHKSEL foi ativado, apesar de uma seleção de bloco (serviço PI _N_SEL_BL) estar ativa para o programa selecionado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Valor
1: Atribuir o serviço PI _N_SEL_BL com o número de linha correto
2: Atribuir o serviço PI _N_CHKRUN com o número de linha correto para o fim da área
3: Antes da ativação do serviço PI _N_CHKSEL deve-se providenciar para que o canal esteja em estado de Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14650 [Canal %1:] Bloco %2 Instrução SETINT com entrada inválida no acionamento da ASUP

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Subrotinas assíncronas (ASUPs) são subrotinas que são executadas em função de uma entrada de hardware (rotina de interrupção, iniciada através de uma entrada rápida do NCK).
O número da entrada NCK deve estar entre 1 e 8. Ela é atribuída na instrução SETINT com a palavra-chave PRIO = ... com uma prioridade de 1 - 128 (1 corresponde à prioridade mais alta).
Exemplo:
Se a entrada NCK passar de 5 para 1, a subrotina AB-HEB_ Z deve ser iniciada com a mais alta prioridade.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restrição para o SW-PLC2xx: O número da entrada NCK deve ser 1 ou 2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não programar entrada rápida NCK na instrução SETINT inferior a 1 ou superior a 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14660 [Canal %1:] Bloco %2 instrução SETINT com nível de prioridade inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número da entrada NCK deve estar entre 1 e 8. Ela é atribuída na instrução SETINT com a palavra-chave PRIO = ... com uma prioridade de 0 - 128 (1 corresponde à prioridade mais alta).
Exemplo:
Se a entrada NCK passar de 5 para 1, a subrotina ABHEB_ Z deve ser iniciada com a mais alta prioridade.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restrição para o SW-PLC2xx: O número da entrada NCK deve ser 1 ou 2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não programar a prioridade da entrada NCK com um valor inferior a 1 ou superior a 128.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14700 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout no comando ao interpretador

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Excedido o tempo de processamento para os comandos internos tais como SELECIONAR (seleção do programa de peças), RESET (reset do canal), REORG (reconfiguração da memória volátil) e NEWCONFIG (alteração nos dados de máquina específicos de configuração = reinicialização).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada.
Se o erro de tempo de processamento resultar a partir uma carga de sistema excessiva e temporária (p. ex. na área MMC ou em aplicações OEM), o processamento poderá ser executado sem com a repetição do programa/operação.
Caso contrário, solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

14701 [Canal %1:] Bloco %2 número de blocos NC disponíveis reduzido em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de blocos não disponíveis

Definições: Após um reset verificou-se que o número dos blocos foi reduzido em comparação ao último reset. Isto foi causado por um erro de sistema. O processamento do programa de peças pode continuar após o reconhecimento do alarme.
Se o número dos blocos indisponíveis for inferior ao MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, o alarme POWERON 14700 será enviado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Proceder como em erro no sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14710 [Canal %1:] Bloco %2 erro na sequência de inicialização durante o processamento da função %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador da função causadora do erro.

Definições: Após a inicialização do comando, RESET e START de programa., são gerados (ou não) blocos de inicialização nos dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e MD20112 $MC_START_MODE_MASK.
Neste caso poderão ocorrer erros devido a um ajuste incorreto dos dados de máquina. Os erros são emitidos com as mesmas mensagens de erro que também são dadas quando a função é programada incorretamente no programa de peça.
Também é gerado este alarme para facilitar o entendimento de que um erro está relacionado à freqüência de inicialização.
O parâmetro %3 indica qual função que deve ativar o alarme:
Inicialização de comando e RESET de programa:
Valor:
0: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal
1: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta
2: Erro na seleção da transformação
3: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero
Durante a inicialização são carregados adicionalmente definições de macro e interfaces de ciclo. Se ocorrer um erro, então este será mencionado com o valor= 4 ou o valor= 5.
6: Erro na criação de áreas de proteção 2 1/2-D durante a inicialização.
START do programa:

Valor
100: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal
101: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta
102: Erro na seleção da transformação
103: Erro na seleção do fuso sincronizado
104: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero
Principalmente quando o gerenciamento de ferramentas está ativo pode ocorrer que uma ferramenta bloqueada esteja no fuso no porta-ferramenta, mas que mesmo assim deve ser ativada.
Estas ferramentas sem função são ativadas com RESET. Com START e através do dado de máquina MD22562$MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE pode-se configurar se um alarme deve ser gerado ou se uma estratégia de desvio automática deve ser selecionada.
Se o parâmetro 3 compreender valores de 200 a 203, isto significa que, em determinados comandos (partida de ASUP, seleção de sobregravações, função Teach) não existem blocos NC suficientes para o pré-processamento de blocos do NC.
Solução: Aumentar o dado de máquina MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP

Reação: Parada do interpretador
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Se o parâmetro %3= 0 - 3:
Caso o alarme ou mais alarmes aparecerem com RESET:
Verificar o ajuste dos dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK,
MD20120 $MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20121 $MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE,
MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME (somente com gerenciamento de ferramentas ativo),
MD20130 $MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, MD20132 $MC_SUMCORR_RESET_VALUE,
MD20126 $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE,
MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES, MD20154 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES,
MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE,
MD21330 $MC_COUPLE_RESET_MODE_1,
MD24002 $MC_CHBFRAME_RESET_MASK.

Se o parâmetro %3= 100 - 104:
Verificar o ajuste do dado de máquina MD20112 $MC_START_MODE_MASK e dos dados denominados '..._RESET_...' em RESET. Com o gerenciamento de ferramentas ativo, eventualmente descarregar a ferramenta do porta-ferramenta/fuso mencionada no alarme e resetar o estado 'bloqueada'.
Se o parâmetro %3= 4 ou 5:
Verificar as definições de macro em _N_DEF_DIR.
Verificar os diretórios de ciclo _N_CST_DIR e _N_CUS_DIR.
Se o parâmetro %3= 6:
Foi emitido adicionalmente um alarme 18002 ou 18003. Este alarme contém o número da área de proteção definido incorretamente e uma identificação que está incorreta na definição da área de proteção. Devem ser corrigidas de acordo as variáveis de sistema.
Se o parâmetro %3= 200 a 203:
Aumentar o dado de máquina MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14711 [Canal %1:] Seleção de transformação não permitida porque o eixo %2 não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Baseado na configuração do dado de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE, a transformação deve ser selecionada executando um reset ou inicializando o sistema. Entretanto, isto não é possível porque o eixo %2 requisitado para isto não está disponível. Razões possíveis:
O eixo foi ocupado por outro canal ou pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Utilize o comando GET para alocar o eixo %2 no canal no qual a transformação deva ser selecionada.
- Selecione a transformação por meio de comando no programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14712 [Canal %1:] Erro ao selecionar a retração JOG: código de erro %4 info %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Informação adicional
%4 = Código de erro

Definições: Ocorreu um erro na seleção do JOG Retract, descrito com mais detalhes no código de erro (parâmetro 4%):
Lista de códigos de erros:
1: Sem dados de retração disponível
2: Seleção é ativada durante torneamento de rosca
3: Erro ao preparar blocos de inicialização. Os estados da informação adicional (parâmetro %3) do passo inicial no qual o erro ocorre. O alarme é emitido imediatamente antes da etapa de inicialização:
    100: Erro ao sincronizar a pré-execução e principal
    101: Erro ao selecionar a compensação de comprimento de ferramenta
    102: Erro ao selecionar a transformação
    103: Erro ao gerar o frame da ferramenta
    104: Erro ao gerar o bloco de rosca
    105: Erro ao substituir os eixos geométricos
4: A posição do eixo indicado na informação adicional não possui o estado "sincronizado" ou "restaurado"
5: O eixo indicado na informação adicional já está atribuído em outro canal pela retração em JOG
6: O eixo geométrico indicado pela seleção da retração em JOG não existe
7: MD 20110 $MC_RESET_MODE_MASK bit 0 não está ajustado
8: Rosqueamento está ativo. A direção da rosca não pode ser explicitamente atribuída ao eixo JOG

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: As seguintes condições devem ser preenchidas a fim de selecionar a retração JOG:
- Uma execução do programa com a correção da ferramenta ativa foi cancelada pelo Reset ou PowerOff
- Sinal PLC DB21-30 DBX377.5 (Dados de retração disponíveis) ou OPI variável retractState bit 1está ajustado
- Modo JOG está ativo
- O canal na qual a retração JOB é para ser selecionada está no estado Reset
- A função "Taper turning" [conicidade] não deve estar ativa quando a retração JOG estiver selecionada
- As posições de eixo sincronizadas ou restauradas devem estar presentes para os eixos envolvidos na transformação
Se necessário, ative a restauração de posição para encorders incrementais (MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE[]=3)
- MD 20110 $MC_RESET_MODE_MASK bit 0 deve ser ajustado (valor-padrão)
No caso de um erro, o alarme deve ser reconhecido com Reset. Então, a seleção pode ser repetida, observando as condições acima mencionadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14720 [Canal %1:] Bloco %2 eixos ausentes na transformação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No canal não se encontram todos os eixos/fusos, que foram definidos pelos dados de máquina para a retificação centerless.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o departamento de assistência técnica autorizada.
1. Corrigir o programa de peças.
2. Alterar dados de máquina:
24110 TRAFO_AXES_IN_n
21522 TRACLG_GRINDSPI_NR
21524 TRACLG_CTRLSPI_NR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14730 [Canal %1:] Bloco %2 conflito na ativação da transformação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - A transformação Centerless não pode ser ativada quando:
- G96 está ativo e o rebolo de arraste é simultaneamente fuso mestre.
- O rebolo de arraste está em um grupamento dependente.
- Os eixos da transformação centerless se sobrepoem a uma transformação ativada e uma ferramenta está ativa.
- Para o rebolo de corte ou para o rebolo de arraste se encontram ativadas ferramentas que não são ferramentas centerless (T1, T2) .
- Está ativada a velocidade periférica constante para o rebolo de arraste .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir programa de peças.
- Verificar os dados da ferramenta.
- Verificar os dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14740 [Canal %1:] Bloco %2 não existem dados de ferramenta para a retificação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para a retificação "centerless" têm que existir dados de ferramenta em T1, D1 (rebolo de corte) e/ou T2,D1 (rebolo de arraste). Aqui foi detectado um erro.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir o programa de peças.
- Verificar os dados da ferramenta.
- Verificar os dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14745 [Canal %1:] Bloco %2 retificação centerless não está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Tentou-se desativar a retificação centerless, apesar desta não estar ativada .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14750 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções auxiliares programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um único bloco NC foram programadas mais de 10 funções auxiliares.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar se todas as funções auxiliares são necessárias para o bloco. Funções modais não necessitam serem repetidas. Criar um bloco separado para as funções auxiliares ou dividir as funções auxiliares em vários blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14751 [Canal %1:] Bloco %2 recursos para ações síncronas de movimento não são suficientes (código: %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador

Definições: Para o processamento de ações síncronas de movimento serão solicitados recursos que são configurados através dos dados de máquina MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS e MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, e MD28253 $MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS. Se estes recursos forem insuficientes para o processamento do programa de peça, então isso será sinalizado com este alarme. Para isso o parâmetro %3 indica quais recursos falharam:
Identificação <= 2: aumentar MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE ou MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
Identificação > 2: aumentar MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS
Identificação 7: MD28253 $MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças ou aumentar os recursos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14752 [Canal %1:] Bloco %2 Conflito - DELDTG | STOPREOF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco com ações síncronas de movimento, que se referem a um bloco de movimento, foram programados DELDTG (cancelamento de caminho restante) e STOPREOF (parada do pré-processamento).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: As funções DELDTG e STOPREOF excluem-se mutuamente em um bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14753 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; tipo de interpolação inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: O tipo de interpolação ativa (p.ex. interpolação de 5 eixos) não é permitido para a ação síncrona de movimento e para a função 'vários avanços'.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14754 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; tipo de avanço incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: O tipo de avanço ativo não é permitido para a sincronização de movimentos e para a função 'vários avanços'.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14756 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; valor incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: O valor é inadmissível.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14757 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento com tipo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A combinação programada entre ação e tipo de sincronização de movimentos não é permitida:
- RET somente é permitido no ciclo de tecnologia
- Não é permitida a função "vários avanços" no ciclo de tecnologia
- A saída de função H e M não é permitida com WHENEVER, FROM e DO
- Não são permitidos MEASA / MEAWA / MEAC com WHENEVER, FROM e DO
- O DELDTG e STOPREOF com WHEN e EVERY somente é permitido em açoes síncronas .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14758 [Canal %1:] Bloco %2 valor programado não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As variáveis de sincronização $AA_LOAD, $AA_TORQUE, $AA_POWER e $AA_CURR são ativadas pelo MD36730 $MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. A variável do sistema $VA_IS: Posição atual segura somente se disponível se MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE for estabelecido e a opção $ON_NUM_SAFE_AXES for estabelecida para um tamanho suficiente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças ou dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14759 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento com tipo incorreto de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando há vários avanços, para um tempo de centelhamento (spark-out) ou para um retorno rápido de avanço, tem que ser programado no mínimo um eixo geométrico. Se, adicionalmente, existirem eixos sincronizados no bloco, no caso de vários avanços, a velocidade para os eixos sincronizados é implicitamente adaptada. Para os eixos sincronizados não se processa um retorno rápido. No entanto, passado o curso do retorno ou o tempo de centelhamento, será também processada a função cancelar caminho restante para os eixos sincronizados no bloco. A partir de P3.2 o alarme já não é utilizado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o eixo como eixo de posicionamento com avanço axial, retorno rápido ou tempo de centelhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14760 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar de um mesmo grupo programada várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se necessário, as funções M e H podem ser divididas em grupos através de dados de máquina. Desta forma, as funções auxiliares são agrupadas de modo a que várias funções individuais de um grupo se excluam mutuamente. Dentro de um mesmo grupo só é permitida e justificável apenas uma função auxiliar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Programar apenas uma função auxiliar de cada grupo no mesmo bloco. (Para o agrupamento consultar as instruções de programação do fabricante da máquina).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14761 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: função DELDTG não é permitida com correção de raio de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O cancelamento rápido do caminho restante de ações síncronas mediante DELDTG não é permitido com correção do raio de ferramenta ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a correção do raio de ferramenta antes do cancelamento rápido do caminho restante e, a seguir, selecionar novamente
ou
a partir da versão de software Sw 5 ou superior: ' cancelamento do caminho restante sem preparação': programar DELD

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14762 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de variáveis PLC programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número das variáveis PLC programadas para funções auxiliares excedeu o número máx. permitido. O número é especificado pelo dado de máquina MD 28150 $MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14763 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de variáveis Link programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número das variáveis NCU-link programadas excedeu o número máx. permitido. O número é especificado pelo dado de máquina MD28160 $MC_MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14764 NCU-Link não é capaz de transmitir imediatamente todas as variáveis Link

Definições: Alarme informativo para o autor do programa de peças.
A atribuição de um valor a uma variável Link (p.ex.: $a_dld[16]=19) é feita no programa principal e comunicada, via NCU-Link, a todas as NCUs na conexão de Link. A largura de banda desta conexão limita o número de valores, as quais podem ser transmitidos dentro de um ciclo de interpolação.
Todas as atribuições de valores são reunidas no próximo bloco do programa principal e, na execução do mesmo, imediatamente realizadas. Um bloco de programa principal e aquele, no qual se pararia no modo bloco a bloco SLB1.
Exemplos:
Blocos com movimento de posicionamento verdadeiro (G0 X100), stopre, G4, WAITM, WAITE,...
O alarme surgirá se foram colocadas, em um ciclo de interpolação, mais variáveis Link, do que possam ser transferidas. As variáveis Link serão transmitidas somente em um dos próximos ciclos de interpolação. A atribuição não é perdida!

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Insira blocos de programa entre as atribuições, caso a execução do programa permita. Ver também $A_LINK_TRANS_RATE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14765 NCU-Link não é capaz de transmitir todas as variáveis Link

Definições: A atribuição de um valor a uma variável Link (p.ex.: $a_dld[16]=19) é feita no programa principal e comunicada, via NCU-Link, a todas as NCUs na conexão de Link. A largura de banda desta conexão limita o número de valores, as quais podem ser transmitidos dentro de um ciclo de interpolação. As operações de atribuição não transmitidas são armazenadas temporariamente. Esta memória temporária está cheia!Todas as atribuições de valores são combinadas no próximo bloco do programa principal e, na execução do mesmo, imediatamente realizadas.
Um bloco de programa principal e aquele, no qual se pararia no modo bloco a bloco SLB1.
Exemplos:
Blocos com movimento de posicionamento verdadeiro (G0 X100), Stopre, G4, WAITM, WAITE,...
Operações de escaneamento de variáveis Link não são afetadas (p.ex.: R100= $a_dld[16])

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Insira blocos de programa, que necessitem de um número grande de ciclos de interpolação para a execução (p.ex. G4 F10) entre as atribuições. Um bloco com parada de pré-processamento adicional não vai melhorar a situação! Veja também $A_LINK_TRANS_RATE, para uma variável que poderá ser testada antes de uma atribuição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14766 NCU-Link muito carregado, ameaça memória insuficiente

Definições: Alarme informativo para o autor do programa de peças.
A capacidade de transmissão NCU-Links não é suficiente para transmitir todos os dados. A estes dados não cíclicos pertencem atribuições de variáveis link, escrita de dados de máquina, valores de Container-Switch e escrita de dados do usuário.
Estes tipos dados são armazenados e não são perdidos. Esta memória está 70% ocupada.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: O tempo dos dados cíclicos não deve ser distorcido no programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14767 Equalização de dados de máquina via NCU-Link não foi efetuada completamente

Definições: Foi utilizado um opcional não habilitado.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar simultaneamente, menos dados de ajuste ou dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

14768 Função auxiliar axial para o link da NCU não pode ser emitida

Definições: Alarme de aviso para o programador.
Uma função axial auxiliar transmitida via NCU-Link não pode ser executada, pois o buffer de transmissão com o PLC está 100% cheio.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: No programa de peça, dados cíclicos, neste caso a emissão de funções auxiliares para eixos Link na NCU com interpolação,
deve ser separado em relação ao tempo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14769 [Canal %1:] Bloco %2 Spindle %3 Funções auxiliares implícitas %4 Buffer cheio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Número de funções auxiliares

Definições: No máximo 5 funções "M" auxiliares podem ser inseridas em um bloco de NC. O limite superior é o total programado e implicitamente gera funções M auxiliares. Funções auxiliares implícitas M19 e M70 são geradas, caso o bit 19 de MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK for alterado para 1 para M19 e/ou o bit20 para M70. M19 é gerado com SPOS e SPOSA dependendo da configuração. O mesmo se aplica para M70 e a transição para operação de eixos. A extensão do endereço corresponde ao número do fuso como a saída do PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Distribua para vários blocos as funções M auxiliares e funções de fuso que são geradas implicitamente, M19 e M70
- Desative qualquer função auxiliar implícita que não são requeridas em MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK, bit 19 e/ou bit 20.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14770 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar programada errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A quantidade permitida de funções auxiliares programadas por bloco NC foi excedida ou foi programada mais do que uma função auxiliar do mesmo grupo (função M ou função S).
Nas funções auxiliares definidas pelo usuário a quantidade máxima de funções auxiliares por grupo é determinada nos ajustes de sistema da NCK através do dado de máquina MD11100 $MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN para todas as funções auxiliares (valor nominal: 1).
Para cada função auxiliar definida pelo usuário que deve ser classificada à um grupo, a classificação é feita através de 4 dados de máquina específicos de canal.
Retorno do Asup com M02/M17/M30, onde o código M não está sozinho no bloco. Isto não é permitido quando um bloco foi cancelado através do Asup com WAITE, WAITM ou WAITMC. Correção Programar M02/M17/M30 sozinhos num bloco ou substituir por RET.
22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE: Tipo de função auxiliar, p. ex. M
22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP: grupo desejado
22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION: event. extensão necessária
22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE: valor da função

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças com o máx. 16 funções auxiliares, máx. 5 funções M por bloco NC, máx. 1 função auxiliar por grupo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14780 [Canal %1:] Bloco %2 foi utilizada opção não liberada (identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Definições: Uma opção não-habilitada é utilizada no bloco.
Identificador da breve descrição
1 opção LaserCtrl
2 opção ClearCtrl
3 opção FeedAdapt
4 opção AaTOff
5 opção Tang
6 opção LeadCtab
7 opção ELG
8 opção Trafo5
9 opção Traoem
10 opção Transmit
11 opção Tracon
12 opção Tracyl
13 opção Traang
14 opção Oscill
15 opção SynSpi
16 opção Repos
17 opção Spline
18 opção Involute
19 opção Poly
20 opção Compress
23 opção Masl
24 opção ExtLang ou ExtLanguage não ativada
25 opção TechCycle
26 opção Liftfast
27 opção ProgAccel

33 opção AllAsupSynact
34 opção CmdAxSpind
35 opção Mea2
36 opção ProgAnaOut
37 opção OptAaTOff
41 opção MachineMaintenance
42 opção PathFeedSAInput
45 opção ElecTransfer
46 opção Cut3D
47 opção CDA
48 Reservado: opção para acoplamento genérico
49 Opção Ciclos de medição
50 opção ForceControl
51 opção ESR
52 opção Contorno pela manivela

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça, ampliar com o opcional.
Para isso compare os dados de opcional disponíveis e/ou (se disponível) a imagem da licença de seu comando numérico

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14781 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3, foi utilizada uma opção não habilitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: No bloco é utilizada uma opção não habilitada
Descrição breve da identificação
1 Opção LaserCtrl
2 Opção ClearCtrl
3 Opção FeedAdapt
4 Opção AaTOff
5 Opção Tang
6 Opção LeadCtab
7 Opção ELG
8 Opção Trafo5
9 Opção Traoem
10 Opção Transmit
11 Opção Tracon
12 Opção Tracyl
13 Opção Traang
14 Opção Oscill
15 Opção SynSpi
16 Opção Repos
17 Opção Spline
18 Opção Involute
19 Opção Poly
20 Opção Compress
23 Opção Masl
24 Opção ExtLang ou ExtLanguage não ativado
25 Opção TechCycle
26 Opção Liftfast
27 Opção ProgAccel
33 Opção AllAsupSynact
34 Opção CmdAxSpind

35 Opção Mea2
36 Opção ProgAnaOut
37 Opção OptAaTOff
41 Opção MachineMaintenace
42 Opção PathFeedSAInput
45 Opção ElecTransfer
46 Opção Cut3D
47 Opção CDA
48 Reservado: Opção para acoplamento genérico
49 Opção Ciclos de medição
50 Opção ForceControl

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça, ampliar com o opcional.
Para isso compare os dados de opcional disponíveis e/ou (se disponível) a imagem da licença de seu comando numérico

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14782 [Canal %1:] Bloco %2 função não ativa utilizada (identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Definições: Uma função desativada é utilizada no bloco
Uma breve descrição da identificação
1 Transformação
2 Números H da ferramenta
3 Áreas de proteção 3D

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programa de usinagem
- Ativar a função

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14783 [Canal %1:] Bloco %2 Grupo de limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas não está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco é feita uma tentativa de ativar um grupo do limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Mas este
grupo não foi preparado. (veja o dado de máquina MD28600 $MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
O programa NC é parado. Existe a possibilidade de alterar o código G do grupo WALCS01 - WALCS10.

Correção: - Alterar o programa de peça.
- Ativar mais limites da área de trabalho específicos do sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14790 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 atualmente controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: No bloco NC foi programado um eixo que está em deslocamento comandado pelo PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar programa de peças, não utilizando este eixo.
- Parar o movimento do eixo comandado pelo PLC e alterar o programa de peças (inserir WAITP).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14800 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de avanço programada menor ou igual a Zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Zero ou um valor F ou FZ negativo foi programado em conjunto com as funções G93, G94, G95 ou G96. A velocidade de avanço pode ser programada na faixa de 0,001 a 999 999,999 [mm/min, mm/rev, mm/dente, graus/min, graus/rev] para o sistema de medida métrico, e de 0,000 1 a 39 999,999 [polegadas/min, polegadas/rev, polegadas/dente] para o sistema de medida em polegadas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a velocidade de avanço (soma geométrica dos componentes de velocidade dos eixos geométricos envolvidos) dentro dos limites acima indicados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14810 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de avanço programada é negativa para o eixo de posicionamento %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: Para o eixo indicado, que funciona atualmente como eixo de posicionamento, foi programado um valor de avanço negativo (valor FA). A velocidade de avanço pode ser programada na faixa de 0,001 a 999 999,999 [mm/min, mm/r, graus/min, graus/r] para o sistema de medida métrico e de 0,000 1 a 39 999,999 9 [polegadas/min, polegadas/r] para o sistema de medida em polegadas

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a velocidade de posicionamento dentro dos limites acima indicados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14811 [Canal %1:] Bloco %2 Faixa do valor incorreto para o valor dinâmico programado do eixo/fuso %3, erro n° %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso
%4 = Erro n.

Definições: Um valor fora da faixa de entrada permitida para a aceleração programada foi utilizado. Os valores entre 1 e 200% são possíveis.
1: O valor programado para a velocidade de eixo com VELOLIM ou VELOLIMA está fora da faixa permitida. A faixa permitida para VELOLIM é de 1 a 100% e para VELOLIMA de 1 a 200%.
2: O valor programado para a aceleração do exico com ACC ou ACCLIMA está fora da faixa permitida de 1 a 200%.
3: O valor programado para "jerk" de eixo com JERKLIM ou JERKLIMA está fora da faixa permitida de 1 a 200%.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os valores aos indicados no manual 'Instruções de Programação'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14812 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 SOFTA não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: SOFTA é um tipo de controle de movimento para o eixo. No entanto, tal não é possível porque através de dados de máquina foi selecionada para este eixo uma curva característica de aceleração dobrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças ou alterar dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14815 [Canal %1:] Bloco %2 programada alteração negativa do passo de rosca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programou-se uma alteração negativa de passo de rosca.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a atribuição de valores. O valor F programado deverá ser superior a zero. Zero é permitido, mas não produz efeito.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14820 [Canal %1:] Bloco %2 foi programado valor negativo para rotação máxima do fuso com velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para a função 'velocidade de corte constante G96' pode ser programado um número máximo de rotações do fuso através da palavra chave LIMS=.... Os valores programáveis situam-se entre 0,1 - 999 999,9 [r/min].

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o número máximo de rotações do fuso para a velocidade de corte constante dentro dos limites acima indicados. A palavra chave LIMS tem efeito modal e pode ser inserida antes ou dentro do bloco que contém a seleção da velocidade de corte constante.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14821 [Canal %1:] Bloco %2 erro na seleção ou desativação GWPS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na ativação da programação SUG (velocidade constante na superfície do rebolo) com GWPSON ocorreu um dos seguintes erros:
- Foi feita a tentativa de selecionar a programação SUG para um fuso que já foi atribuído em outra ferramenta através de TMON, GWPSON, CLGON ou ativação da correção do comprimento da ferramenta.
- Foi feita a tentativa de selecionar uma ferramenta que não foi definida.
- Foi feita a tentativa de selecionar um corte (implícito) que não foi definido. (Seleção implícita: D1 de uma ferramenta, se nenhum corte foi indicado.)
- A seleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499)
- Foi feita a tentativa de selecionar SUG para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não está "ativada".
- a seleção refere-se a um número de fuso inválido.
- foi especificado um raio de rebolo igual a zero.

Na desseleção da programação SUG com GWPSOFF ocorreu um dos seguintes erros:
- A desseleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499)
- foi feita a tentativa de desseleção do SUG para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não foi ativada.
- a desseleção refere-se a um número de fuso inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar os comandos GWPSON ou GWPSOF.
- Verificar os dados de correção da ferramenta:
$TC_DP1 : 400 - 499;
$TC_TGP1: Número do fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14822 [Canal %1:] Bloco %2 programação GWPS incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao selecionar GWPS (velocidade circunferencial constante do rebolo) com GWPSON ou ao programar a GWPS com 'S[Número do fuso] = valor' ocorreu um dos seguintes erros:
Número inválido do fuso.
Número de parâmetro inválido para o cálculo do raio em $TC_TPG9.
Valores válidos:
3 para $TC_DP3 (comprimento 1)
4 para $TC_DP4 (comprimento 2)
5 para $TC_DP5 (comprimento 3)
6 para $TC_DP6 (raio)
Ângulo inválido em $TC_TPG8.
Valores válidos:-90 <= $TC_TPG8 < +90
Preestabeleceu-se um raio de rebolo igual a zero

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados de correção da ferramenta.
- $TC_DP1 : 400 - 499
- $TC_TPG1: Número do fuso
- $TC_TPG8: Ângulo de inclinação para rebolo inclinado
- $TC_TPG9: Parâmetro de correção para o cálculo do raio p.ex. 3 para $TC_GP3

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14823 [Canal %1:] Bloco %2 erro na ativação ou desativação da monitoração da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na seleção da monitoração de ferramenta com TMON ocorreu um dos seguintes erros:
- A seleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (Tipos de ferramenta 400-499).
- A seleção refere-se a um número de fuso inválido.
- Foi feita a tentativa de selecionar a monitoração para um fuso que já foi atribuído em outra ferramenta através de TMON, GWPSON, CLGON ou ativação da correção do comprimento da ferramenta.
- Foi feita a tentativa de selecionar uma ferramenta que não foi definida.
- Foi feita a tentativa de selecionar um corretor (implícito) que não foi definido. (Seleção implícita: D1 de uma ferramenta, se nenhum corretor foi indicado.)
- Foi feita a tentativa de seleção da monitoração de ferramenta para a ferramenta ativa, mesmo que nenhuma correção do comprimento da ferramenta foi ativada.
- Número de parâmetro inválido para cálculo de raio no $TC_TPG9.
Os valores admitidos são:
3 para $TC_DP3 (comprimento 1)
4 para $TC_DP4 (comprimento 2)
5 para $TC_DP5 (comprimento 3)
6 para $TC_DP6 (raio)
Foi especificado um raio de rebolo igual a zero.
Na desabilitação da monitoração de ferramenta com TMOF ocorreu um dos seguintes erros:
- A desabilitação não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499).
- Foi feita a tentativa de desabilitação da monitoração de ferramenta para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não está ativa.
- A desabilitação refere-se a um número de fuso inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar comando TMON ou TMOF.
Verificar os dados de correção da ferramenta.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1: Número do fuso.
- $TC_TPG8: Ângulo de inclinação para rebolo inclinado.
- $TC_TPG9: Número de parâmetro para o cálculo do raio p.ex. 3 para $TC_GP3.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14824 [Canal %1:] Bloco %2 conflito com GWPS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foram ativadas simultaneamente para um fuso, as funções velocidade circunferencial do rebolo e velocidade de corte constante G96 S... .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14830 [Canal %1:] Bloco %2 foi selecionado tipo incorreto de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco indicado foi programado G97, apesar de anteriormente não ter sido ativado G96 (ou já tiver sido ativado G97).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar G97 do bloco indicado e programar o tipo de avanço correto (G93, G94, G95 ou G96) para a próxima fase de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14840 [Canal %1:] Bloco %2 valor para velocidade de corte constante fora da faixa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A velocidade de corte programada não se encontra dentro da faixa de valores permitidos.
Valores na escala métrica:0,01 bis 9 999,99 [m/min]
Valores na escala polegadas:0,1 bis 99 999,99 [polegadas/min]

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar velocidade de corte sob o endereço S tendo em conta os valores permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14850 [Canal %1:] Bloco %2 mudança do eixo de referência para velocidade de corte constante não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi feita uma tentativa com a instrução SCC[AX] de mudar o eixo de referência para a velocidade de corte constante.
Isto não é permitido se o eixo indicado não for um eixo geométrico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Para a programação do SCC[AX] foi indicado um eixo geométrico conhecido no canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14860 [Canal %1:] Bloco %2 Seleção da velocidade de corte da ferramenta não permitida. Causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa do erro

Definições: Seleção da velocidade de corte SVC não é permitida no estado atual
Causas do problema: a seguinte função está ativa.
1: Velocidade de corte constante ativa G96, G961 ou G962
2: SPOS/SPOSA/M19 ativo (modo de posicionamento do fuso)
3: M70/modo de eixo ativo
4: SUG ativo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar o modo de controle de velocidade para o spindle para programar SVC, por exemplo M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14861 [Canal %1] Bloco %2 SVC programado, mas sem offset de ferramenta ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Velocidade de corte SVC programada no bloco, mas sem offset ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar a ferramenta apropriada para instruções de SVC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14862 [Canal %1] Bloco %2 SVC foi programado, mas o offset de raio da ferramenta é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma velocidade de corte SVC foi programada no bloco, mas o offset de raio para ferramenta ativa é zero.
O raio de offset da ferramenta ativa consiste nos parâmetros de offset $TC_DP6, $TC_DP12, $TC_SCPx6 e $TC_ECPx6.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar o corretor de ferramenta apropriado com raio de ferramenta positivo para instruções SVC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14863 [Canal %1] Bloco %2 O valor SVC programado é zero ou negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor programado para a velocidade de corte SVC é zero ou negativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar um valor SVC maior que zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14900 [Canal %1:] Bloco %2 ponto central e ponto final programados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de um círculo por meio de um ângulo de abertura, foram inseridos o ponto central do círculo e adicionalmente o ponto final. Deste modo, existem demasiados valores programados para o círculo. É somente permitido um dos dois pontos

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar a variante de programação da qual podem ser obtidos seguramente os valores do desenho da ferramenta (evita erros de cálculo).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14910 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de abertura do círculo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de um círculo por meio de um ângulo de abertura, o ângulo programado é negativo ou maior que 360 graus.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o ângulo de abertura dentro dos valores permitidos 0.0001 - 359.9999 [graus].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14920 [Canal %1:] Bloco %2 ponto intermediário do círculo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de um círculo através de um ponto intermediário (CIP) os 3 pontos (ponto inicial, final e intermediário) encontram-se em linha reta e o 'ponto intermediário' (programado pelos parâmetros de interpolação I, J, K) não se encontra entre o ponto inicial e o ponto final.
Se o círculo for um componente de uma espiral (Helix), a indicação do número de rotações (palavra chave TURN=...) determina o resto do bloco:
- TURN>0: Mensagem de alarme, raio do círculo é infinito.
- TURN=0 e indicação CIP entre o ponto inicial e o ponto final. É gerada uma linha reta do ponto inicial ao ponto final (sem Mensagem de alarme).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a posição do ponto intermediário com os parâmetros I, J e K, de forma que este se situe realmente entre o ponto inicial e o final do círculo, ou prescindir deste tipo de programação de círculos e programar o círculo através do raio, dos ângulos de abertura ou dos parâmetros do ponto central.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15000 [Canal %1:] Bloco%2 instrução de sincronismo de canal usando marca não permitida.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma instrução WAITM/WAITMC/SETM/CLEARM foi programada com um número de marcadores menor que 1 ou maior que o número máximo de marcadores.
Exceção: CLEARM(0) é permitido e apaga todos os marcadores no canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a instrução de forma correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15010 [Canal %1:] Bloco %2 instrução de coordenação de programa com número de canal inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma instrução WAITM, WAITMC, INIT ou START com um número de canal inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a instrução de forma correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15020 [Canal %1:] bloco %2 instrução CHANDATA não pode ser executadal. Canal %3 não está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (parâmetro CHANDATA)

Definições: Através de uma instrução CHANDATA é selecionada a introdução de dados para um canal que não está ativado. Por motivos de estrutura, a introdução de dados para múltiplos canais deverá ser feita 2 vezes.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informar pessoal/assistência técnica autorizado.
- Ativar o respectivo canal através de dado de máquina ou dado opcional ou
- Cancelar a instrução CHANDATA e todas as atribuições seguintes aos dados de canal. Essa mensagem de erro ocorre regularmente na primeira leitura em INITIAL Init com o qual pretende-se instalar um sistema multicanal. Neste caso:
É preciso executar um NCK Restart para ativar os dados globais de máquina já inseridos para a instalação dos outros canais.
Repetir a entrada do bloco INITIAL Init

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15021 [Canal %1:] Bloco %2 instrução CHANDATA com número de canal inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Através de uma informação CHANDATA é selecionada a indicação dos dados para um canal que está ativado atualmente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Instruções de programa CHANDATA em acordo com a atual configuração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15025 CHANDATA(%3): canal não está ativo. Dados de canal serão ignorados

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro CHANDATA

Definições: Através de uma instrução CHANDATA, um dado foi ativado para um canal não existente.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Este alarme avisa que o arquivo que é carregado na NCK contém dados de um canal inativo. O número do canal inativo é especificado. Conseqüentemente,os dados deste canal não estará disponível na NCK.
O alarme pode ter duas causas:
(1.) o canal deverá ser ativado primeiro por um NCK-RESET/POWER ON, isto é, o arquivo deverá ser carregado novamente. Se o alarme ocorrer novamente então a causa é que: (2.) o canal mencionado realmente não deve ser ativado, mas os arquivos possuem dados importantes.
Verificar, para a (2.) causa, se o sistema não ativou o canal mencionado de forma incorreta.
Se sim, então pode-se continuar com um novo NCK-RESET/POWER ON , isto é, não será necessário carregar o arquivo novamente. Se o canal não foi ativado, verifique se há um canal desativado por descuido e que ainda não tenha sido reativado.
Caso os ajustes para a ativação dos canais estão no próprio arquivo a ser carregado, então deve-se modificar ou o arquivo com os programas correspondentes ou no equipamento em que o arquivo foi gerado, o arquivo deverá ser gerado novamente com a quantidade de canais correta.
Alarmes relacionados: 15020, 15021.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15030 [Canal %1:] Bloco %2 diferentes sistemas de medidas

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As instruções INCH e METRIC descrevem o sistema de medidas no qual o bloco de dados foi lido pelo controle. Para evitar uma interpretação incorreta de dados pretendidos para um sistema particular de medidas, um bloco de dados será aceito somente se a instrução acima coincidir com o sistema de medição ativo no comando.

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o sistema de medidas ou carregar um bloco de dados adequado para o atual sistema de medidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15100 [Canal %1:] Bloco %2 REORG abortado devido a estouro do arquivo de ocorrências (Logfile)

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para sincronizar o andamento do pré-processamento e o programa principal com a instrução REORG, o controle acessa dados de correção que são mantidos no logfile. O alarme indica que não há mais capacidade de memória disponível no logfile para o bloco do canal indicado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Para continuar o processamento do atual programa de peça não existe nenhuma solução, porém:
1. Necessidade de restringir o tamanho do arquivo Log através de:
Limitar a distância entre o pré-processamento e processamento principal por paradas de pré-processamento STOPRE.
2. Aumentar o arquivo Log através dos dados de máquina específicos de canal:
MD 28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM e
MD 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15110 [Canal %1:] Bloco %2 REORG neste momento não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para sincronizar o andamento do pré-processamento e o programa principal com a instrução REORG, o controle acessa dados de correção que são mantidos no logfile. O alarme indica que não há mais capacidade de memória disponível no logfile para o bloco do canal indicado.
A Mensagem de alarme significa que o Logfile foi apagado para aumentar a memória para a reorganização do programa. Desta forma, não é possível fazer uma REORG da memória de pré-processamento até o próximo ponto de coincidência.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Para continuar o processamento do atual programa de peça não existe nenhuma solução, porém:
1. Necessidade de restringir o tamanho do arquivo Log através de:
Limitar a distância entre o pré-processamento e processamento principal por paradas de pré-processamento (STOPRE).
2. Aumentar o arquivo Log através dos dados de máquina específicos de canal:
MD 28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM e
MD 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

15120 Se agora ocorrer um powerfail: os últimos dados alterados serão perdidos; índice/ tamanho do buffer= %1

Parâmetros: %1 = Índice/tamanho do buffer

Definições: Alarme de aviso. O alarme não tem efeito negativo sobre o atual processamento.
Um dos buffers de dados interno do sistema - que guarda os últimos dados modificados e armazenados foi excedido (porque momentaneamente a taxa de alteração de dados está muito alta).
O alarme indica que nesta situação uma queda de tensão espontânea (Powerfail)
(queda de rede, desconectar sistema da alimentação de tensão) conduzirá à perda dos dados armazenados imediatamente antes disso (dados de ferramenta, programas de peça, parâmetros R, GUDs,...).
Se o sistema for operado em um ambiente onde o powerfail não pode acontecer,
então esta emissão de alarme pode ser evitada através do dado de máquina MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[índice]
= 0.
O parâmetro %1 informa o índice do dado de máquina e o tamanho do buffer
ali configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso o alarme apareça apenas esporadicamente, ele pode ser considerado apenas como um aviso.
O comportamento de controle regular não será influenciado.
Se não podemos/queremos eliminar a causa, então o alarme também pode ser suprimido com a definição do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2; Bit3=1 ('H8').
Caso o alarme apareça continuamente, entre em contato com a Assistência Técnica autorizada.
Então deve ser aumentado o valor do MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[índice].

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

15122 PowerOn após Powerfail: %1 dados foram restaurados, destes %2 dados de máquina e %3 erros.

Parâmetros: %1 = Número de dados
%2 = Número de dados de máquina
%3 = Número de erros ocorridos

Definições: Alarme de aviso. O alarme não tem ação negativa, enquanto %3, o número de erros ocorridos for zero.
%1 indica o número de passos de restauração elementares e complexos feitos para restabelecer os dados NCK persistentes em um PowerOn após um desligamento ou numa queda de tensão.
%2 indica o número de dados de máquina restaurados. Caso o valor for maior que zero, pode ser necessária mais uma partida a quente (Reset de NCK) para ativar as modificações de dados de máquina (possivelmente configurados) antes da queda de tensão.
%3 indica o número de erros ocorridos na restauração de dados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Enquanto %3, o número de erros ocorridos, for zero, o alarme somente tem caráter informativo.
Assim que %3, o número de erros ocorridos, for maior que zero, o alarme indica um erro de software.
Não se recomenda continuar o processamento dos dados.
Antes continuar o processamento, carregar um arquivo adequado para evitar outros problemas.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
O Arquivo /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF contém informações que devem ser úteis para Siemens no diagnóstico de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15150 [Canal %1:] Bloco %2 carregamento externo de dados foi abortado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A execução externa foi interrompida, pois o buffer de recarga não suporta tantos blocos de função de máquina (blocos de deslocamento, função auxiliar, tempo de espera, etc.). Segundo plano: Com a liberação dos blocos de função de máquina que já foram processados, a memória do buffer de recarga estará livre. Se não for liberado mais nenhum bloco de função de máquina, não será possível recarregar mais nada - temos uma situação dead-lock.
Exemplo: Definição de tabelas de curvas extremamente compridas através de execução externa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir blocos funcionais de máquina no programa de usinagem.
- Aumente o tamanho da memória de recarga (MD 18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE).
- Diminua o tamanho da tabela de curvas (Nota: Blocos dentro de CTABDEF/CTABEND não são blocos funcionais de máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15160 [Canal %1:] Bloco %2 configuração incorreta da memória de pré-processamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Necessita-se de um elemento do bloco, mas a memória de elementos do bloco está vazia.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar a configuração da procura de bloco através dos dados de máquina MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE (se necessário diminuir o buffer de IPO) ou MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP .

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15165 [Canal %1:] Bloco %2 erro na tradução ou interpretação do programa ASUP %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: Com partida de ciclo e com partida de ASUP sob condição de reset, os dados relevantes de todas as ASUPs que possam ser ativadas neste momento são processadas.
- PLC ASUPs
- Com MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK configurado para chamada de programa controlada por evento.
- ASUP após procura de bloco (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE bit 1=1)
- ASUP sistema editável ($MN_ASUP_EDITABLE)

Se um erro ocorrer (conversão ou interpretação), alarme 15165 será emitido e na sequência um outro alarme de conversão ou interpretação que descreve em mais detalhes o erro ocorrido. Alarme 15165 causará uma parada do interpretador. Um bloco de compensação não será possível.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15166 [Canal %1:] Asup de sistema do usuário _N_ASUP_SPF não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A função 'Asup de sistema definida pelo usuário' foi ativada através do dado de máquina MD11610 $MN_ASUP_EDITABLE. O programa de usuário correspondente através do caminho de busca previsto
- 1. /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF
- 2. /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF

não pôde ser encontrado. O processo continuará com o Asup de sistema do usuário.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Carregar o Asup de sistema definido pelo usuário sob /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF ou /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15170 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não pôde ser compilado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: No modo de compilação surgiu um erro. A mensagem de erro (de compilação) que é visualizada refere-se ao programa aqui indicado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15171 [Canal %1:] Bloco %2 compilado %3 mais antigo do que a subrotina correspondente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo compilado

Definições: Na chamada de uma subrotina pré-compilada foi detectado que o compilado é mais antigo que o arquivo SPF correspondente. Foi deletado o compilado, e na inicialização é executada a subrotina ao invés do compilado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Realizar novamente a pré-compilação

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15172 [Canal %1:] Bloco %2 subprograma %3. Sem interface no tempo de compilação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da subrotina

Definições: Em modo de compilação, nenhuma subrotina chamada estava disponível no momento da pre-compilação.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique os programas ou recrie as interfaces de programa e pré-compile-os novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15173 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não era conhecida no momento do pré-processamento.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Variável

Definições: No momento da pré-compilação do programa, a variável %3 não era conhecida no comando.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peça ou fazer com que a variável seja conhecida no momento da pré-compilação, p. ex. ativar nova variável GUD antes da pré-compilação. Em seguida, ativar novamente a pré-compilação

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15175 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não foi possível formar interfaces

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: No modo de formação de interfaces surgiu um erro. A mensagem de erro (de compilação) que é visualizada refere-se ao programa aqui indicado. Particularmente em caso do carregamento de programas de ciclo novos na NCK podem surgir problemas, se os dados de máquina MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM tenham sido configurados com valores muito baixos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir programa de peças
- Se programas de ciclo tenham sido ou deverão ser carregados novamente na NCK, devem ser aumentados os valores de MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM. Ver também a descrição relativa ao alarme 6010

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15176 [Canal %1:] Bloco %2 Programa %3 deve apenas ser executado após Power ON

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Definições: Caso um programa criptografado for carregado no NCK, após o carregamento deve ser feito um NCK reset (reinicialização), pois durante a inicialização do NCK são processados dados internos para um processamento eficiente de programas criptografados. Na chamada de programas de NC criptografados foi detectado que estes dados não existem ou são obsoletos comparados com a versão atual do programa de NC criptografado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Realizar um NCK reset (reinicialização).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15177 [Canal %1:] Bloco %2 Erro no pré-processamento do programa %3, código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Código de erro

Definições: Caso um programa criptografado for carregado no NCK, após o carregamento deve ser feito um NCK reset (reinicialização), pois durante a inicialização do NCK são processados dados internos para um processamento eficiente de programas criptografados. Os seguintes problemas ocorreram:
Código de erro 1: Erro na leitura do programa %4
Código de erro 2: Não há DRAM suficiente para armazenar os dados pré-processados.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro 1: Criptografar e carregar o programa %4 novamente. Então realizar um NCK reset (restart).
Código de erro 2: Incrementar o sistema SL 710-740, 802D, 828D: $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Incrementar o sistema SL 840 DI: $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.
Realizar um NCK reset (reinicialização).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15179 Erro ao copiar o arquivo 'restorafs.inm', ID do erro %1

Parâmetros: %1 = Código do erro
%2 = Não é utilizado
%3 = Não é utilizado

Definições: Falha na cópia do arquivo 'restoreafs.inm' do cartão CF no sistema de arquivos ativos (to /_N_SYF_DIR).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O arquivo restaurado 'restoreafs.inm' não foi executado. O arquivo está no Cartão CF sob /siemens/sinumerik/sys_cach/nck/
Correção: copie 'restoreafs.inm' pelo HMI para /_N_SYF_DIR/_N_RESTOREAFS_INM antes da próxima reiniciação e então apague ou renomeie o arquivo no cartão CF para evitar que a restauração do arquivo seja executada em cada reiniciação.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15180 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na execução do programa %3 como arquivo INI/DEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: Ocorreu um erro no processamento de um programa de inicialização (arquivo INI) ou um arquivo de definição GUD ou de macro (arquivo DEF).
A mensagem de erro indicada a seguir relaciona-se ao arquivo aqui mencionado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de inicialização (arquivo INI) ou o arquivo de definição GUD ou de macro (arquivo DEF).
Quando relacionado com o alarme 12380 ou 12460, modificar também a configuração da memória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15182 [canal %1:] Alarme de ciclo a partir do ciclo Siemens alterado %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Caminho e nome de arquivo do ciclo SIEMENS alterado

Definições: Durante a execução de um ciclo da Siemens alterado pelo usuário foi emitido um alarme de ciclo com SETAL() (veja o alarme de acompanhamento na emissão do alarme).
Visto que o ciclo da Siemens foi alterado pelo usuário (p. ex. fabricante da máquina), a causa para o alarme de ciclo precisa ser determinada e eliminada pelo usuário que alterou o ciclo.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A causa do erro que gerou o alarme de ciclo não pode ser analisado pela Siemens, pois o conhecimento sobre o processamento do ciclo alterado somente está disponível com o responsável pela alteração do ciclo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15185 [Canal %1:] %2 erro no arquivo INI

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Quantidade de erros detectados

Definições: No processamento do programa de inicialização _N_INITIAL_INI foram detectados erros.
Este alarme também aparece quando em relação ao processamento do _N_INITIAL_INI foram detectados erros nos arquivos de definição GUD ou, durante a inicialização, foram detectados erros nos arquivos de definição de macro.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Corrigir o arquivo INI ou DEF ou corrigir os dados da máquina e criar um novo arquivo INI (com 'upload').

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15186 [Canal %1:] %2 erros em GUD, macro ou arquivo INI

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Quantidade de erros detectados

Definições: %2 erros foram inseridos durante o processamento de um arquivo de definição de uma GUD/macro (arquivos DEF) ou arquivos de inicialização (INI)
O Alarme 15180 contém a informação sobre o arquivo correspondente.
Outros erros como o 12080 "erro de sintaxe" podem ocorrer.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o arquivo DEF ou INI.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15187 [Canal %1:] Erro ao executar o arquivo PROGEVENT %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Nome de arquivo do PROGEVENT

Definições: Ocorreu um erro no processamento de um PROGEVENT.
Com o alarme 15187 é indicado o nome do programa que foi iniciado como PROGEVENT.
O alarme 15187 é dado junto com o alarme que
descreve a causa do erro. O alarme 15187 também
aparece quando o alarme também aparece em uma das subrotinas iniciadas
no PROGEVENT

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o arquivo PROGEVENT (subrotina)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15188 [Canal %1:] Erro ao executar o arquivo Asup %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Nome de arquivo da Asup

Definições: Ocorreu um erro no processamento de uma Asup.
Com o alarme 15188 é indicado o nome do programa que foi iniciado como Asup.
O alarme 15188 é dado junto com o alarme que
descreve a causa do erro. O alarme 15188 também
aparece quando o alarme também aparece em uma das subrotinas iniciadas
na Asup

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa Asup (subrotina)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15189 [Canal %1:] Erro na execução SAFE.SPF

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um erro ocorreu no processamento da inicialização do programa de NC de Safety Integrated /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF. Este alarme é ativado em conjunto com o alarme que descreve a causa do erro.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF e realizar um NCK reset.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15190 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória livre suficiente para chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma parada completa no interpretador: Necessita-se de um elemento do bloco, mas a memória para elementos do bloco está vazia e não existe a possibilidade de, através do tratamento da fila do pré-processamento e do programa principal, obter novos elementos do bloco, porque esta fila também está vazia.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar os dados de máquina MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES / MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM / MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC ou programar a parada do pré-processamento STOPRE antes de entrar na subrotina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15300 [Canal %1:] Bloco %2 número de passadas inválido na procura de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a função 'procura de bloco com cálculo' foi introduzido um número de passagens negativo na coluna P (número de ciclos). Os valores permitidos vão de P 1 - P 9 999.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Introduzir apenas valores permitidos positivos na coluna P.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15310 [Canal %1:] Bloco %2 Arquivo de busca não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a procura de blocos foi indicado um alvo de busca com um programa que não está carregado na memória.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o alvo de busca e/ou voltar a carregar o arquivo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15320 [Canal %1:] Bloco %2 comando de procura de bloco inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O comando de procura de bloco (tipo do alvo de busca) é menor que 1 ou maior que 5. Este comando é introduzido na coluna Typ (tipo) da janela de busca. São permitidos os seguintes comandos de busca:
TypSignificado
1 busca por número do bloco
2 busca por Label
3 busca por String
4 busca pelo nome do programa
5 busca pelo número de linhas de um arquivo

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar o comando de busca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15330 [Canal %1:] Bloco %2 número do bloco inválido como alvo da procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro de Sintaxe ! Positivos inteiros são permitidos como número de bloco. Números de blocos devem ser precedidos por ":"e subblocos por "N".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a introdução com número do bloco corrigido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15340 [Canal %1:] Bloco %2 label inválido como alvo de busca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: DescriçãoErro de sintaxe! Um label deverá ser composto por no min. 2 e no máximo 32 caracteres. Os primeiros 2 caracteres têm que ser letras ou traços de sublinhado. Os Labels deverão terminar com dois pontos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a introdução com o label corrigido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15350 [Canal %1:] Bloco %2 objeto da procura de bloco não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O programa indicado foi examinado até ao fim sem que tenha sido encontrado o objeto da procura de bloco selecionado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o programa de peças, alterar o objeto da procura de bloco (erro ortográfico no programa de peças) e reiniciar a procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15360 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco inválido (erro de sintaxe)

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O objeto de busca indicado (Número de bloco, label ou String) não é permitido na procura de bloco do bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o objeto da procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15370 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Na procura de bloco foi indicado um objeto inválido (p. ex. Número de bloco negativo).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique o número de bloco indicado, Label ou a sequência de caracteres. Repetir a introdução com o objeto de busca correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15380 [Canal %1:] Bloco %2 programação incremental inválida no eixo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: A primeira programação de um eixo conforme 'Busca no ponto final do bloco' é realizada de forma incremental. Isto não é permitido nas seguintes situações:
- Foi realizada uma mudança de transformação após o destino de busca
- Um Frame com componente de rotação está ativo. O eixo programado está envolvido na rotação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Escolher o destino da busca em que eixos deverão ser programados absolutos.
- Desativar a adição da posição de busca acumulada com SD42444 $SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE.
- Utilizar a busca com o cálculo 'no contorno'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15390 [Canal %1:] Bloco %2 %3 não executado na busca de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Na busca de blocos não são executados nem coletados os comandos para ativar, apagar, definir a transmissão eletrônica, e sim saltados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar pelo ASUP o estado da transmissão desejado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15395 [Canal %1:] Comando mestre-escravo não executável durante procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O acoplamento mestre-escravo está para ser fechado no programa de peças, via a instrução MASLON. A correção de posição $P_SEARCH_MASLD, entretanto não pode ser corretamente calculada durante a procura de bloco porque os eixos a serem acoplados se encontram em diferentes canais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Certifique-se que todos os eixos se encontrem no mesmo canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15400 [Canal %1:] Bloco%2 bloco Initial-Init selecionado não existe.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi selecionado pelo operador um bloco INI para leitura, escrita ou execução, que:
não está disponível na área de memória da NCK ou
não possui o nível de proteção necessário que é indispensável para a execução da função.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verifique se bloco INI selecionado está contido nos arquivos de sistema da NCK. O presente nível de proteção deve ser selecionado no mínimo igual (ou superior) que o nível de proteção que foi estabelecido na criação do arquivo para as funções de leitura, escrita ou processamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15410 [Canal %1:] Bloco %2 arquivo de inicialização com função M inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco Init somente é permitida a função M de fim de programa M02, M17 ou M30.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar do bloco Init todas as funções M exceto as indicadoras de fim de programa.
Um bloco Init só pode conter parametrizações de valores (e definições globais de dados, se não forem posteriormente definidas em um programa executável), mas não movimentos ou ações síncronas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15420 [Canal %1:] Bloco %2 instrução não permitida no modo atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é dado na seguinte situação:
- Na execução de um arquivo INI ou arquivo de definição (macro ou GUD) o interpretador foi ativado em uma instrução não permitida (p. e.x comando de deslocamento).
- Em um arquivo GUD a proteção de acesso de um dado de máquina deve ser alterada com REDEF, mesmo que um arquivo ACCESS (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF) estiver disponível. Direitos de acesso aos dados de máquina somente podem ser alterados com REDEF através de um dos arquivos ACCESS.
- No processamento do programa de inicialização de segurança /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF uma instrução ilegal foi detectada devido ao escopo reduzido do idioma configurado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir o arquivo INI, GUD ou macro;
- Corrigir o programa de peça;

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15450 [Canal %1:] Bloco %2 programa compilado não pode ser gravado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No modo de compilação, um programa compilado não pode ser gravado. Por um dos seguintes motivos:
- Falta de capacidade de memória
- Linha de códigos intermediária (compilação) muito grande

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Crie Espaço na área de memória ou modifique o programa da peça (com menos complexidade).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15460 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe com a função modal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os endereços programados no bloco não são compatíveis com a função G modal e que define a sintaxe.
Exemplo:
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o bloco indicado; coordenar as funções G e os endereços no bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15500 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de cisalhamento inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A função CSHEAR foi selecionada com um ângulo de cisalhamento inválido (impossível), p.ex., quando a soma dos ângulos entre os vetores axiais ultrapassa 360 graus.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o ângulo de cisalhamento com base nas condições geométricas do sistema de máquinas / peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15700 [Canal %1:] Bloco %2 número ilegal de alarme de ciclo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do alarme de ciclo

Definições: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 69 999.
Reação ao alarme dos ciclos padrão da Siemens:
N.°. 61 000 - 61 999: Parada do interpretador; cancelar com Reset
N.°. 62 000 - 62 999: Bloco de compensação; cancelar com NC-start

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o número de alarme na instrução SETAL dentro da faixa permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15701 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número de alarme de ciclo não permitido %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do alarme de ciclo

Definições: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 69 999.
Reação ao alarme dos ciclos padrão da Siemens:
N.°. 61 000 - 61 999: Parada do interpretador; cancelar com Reset
N.°. 62 000 - 62 999: Bloco de compensação; cancelar com NC-start

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Programar o número de alarme na instrução SETAL dentro da faixa permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15800 [Canal %1:] Bloco %2 Condições iniciais incorretas para CONTPRON/CONTDCON

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As condições de partida no CONTPRON/CONDCON estão incorretas:
- G40 inativo
- SPLINE ou POLY ativo

- Programado tipo de usinagem desconhecido
- Sentido de usinagem transferido não foi definido
- Definição de LUD's em nível incorreto de subrotina
- Coordenadas de círculo transferidas

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15810 [Canal %1:] Bloco %2 dimensão de array incorreta para CONTPRON/CONTDCON

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número de colunas da array criada para CONTPRON/CONTDCON não corresponde às orientações de programação atual.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15900 [Canal %1:] Bloco %2 apalpador de medição inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Medição com cancelamento do percurso restante
Foi programado um apalpador de medição inválido no programa de peças com o comando MEAS (medir com cancelamento do percurso restante). São permitidos os números de apalpador de medição
0 ... nenhum apalpador de medição
1 ... apalpador de medição 1
2 ... apalpador de medição 2,
independente se o apalpador de medição está realmente conectado.
Exemplo:
N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
Apalpador de medição 2 com cancelamento do percurso restante

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Providenciar a palavra chave MEAS=... com um número de apalpador de medição dentro dos limites acima mencionados. Ela deverá corresponder com a conexão de hardware no apalpador de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15910 [Canal %1:] Bloco %2 apalpador de medição inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Medição sem apagar o percurso restante
No programa da peça , um apalpador ilegal foi programado com o comando MEAW (medição sem percurso restante).Os números do apalpador
0 ... sem apalpador
1 ... apalpador 1
2 ... apalpador 2
são permitidos, se o apalpador está atualmente conectado ou não .
Exemplo:
N10 MEAW=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
Apalpador 2 sem apagar o percurso restante

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Incluir um número de apalpador dentro do limite dado pela palavra chave MEAW=...Isso deve corresponder a conexão do hardware do apalpador .

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15950 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum movimento de deslocamento programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Medição com cancelamento do percurso restante
No programa de peças não foi programado nenhum eixo com o comando MEAS (medir com cancelamento do percurso restante) ou programado um percurso a partir do zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e o bloco de medição para completar o endereço do eixo ou o percurso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15960 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum movimento de deslocamento programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Medição sem apagar o percurso restante
No programa de peças não foi programado eixo ou deslocamento de zero com o comando MEAW (medição sem cancelamento do percurso restante).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e o bloco de medição para completar o endereço do eixo ou o percurso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16000 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido para direção de retração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com 'retorno rápido do contorno' (comando: LIFTFAST) foi programado um valor de código para o sentido de retração (comando: ALF=...), que se encontra fora da faixa permitida (área de valores permitida: 0 a 8).
Em caso de correção ativa do raio da corte:

Os números de código 2, 3 e 4 não podem ser utilizados com G41
Os números de código 6, 7 e 8 não podem ser utilizados com G42, porque determinam a direção no mesmo sentido do contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o sentido de retração em ALF=... dentro dos limites permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16005 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido para percurso de retração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro na programação: O valor para o percurso de retração não pode ser negativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16010 [Canal %1:] Bloco %2 Parada após levantamento rápido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: LIFTFAST sem rotina de interrupção (ASUP) foi programada. O canal está parado após o movimento de saída ter sido executado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Após a parada do canal, os eixos precisam ser retornados manualmente em JOG e o programa interrompido com Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16015 [Canal %1:] Bloco %2 identificador incorreto do eixo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: Foram programados, em LIFTFAST, eixos de diferentes sistemas de coordenadas. O movimento de retração não está claramente definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar eixos de um mesmo sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16016 [Canal %1:] Bloco %2 não foi programada nenhuma posição de retração para o eixo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: Foi programada, em LIFTFAST, uma liberação para retração sem que tenha sido estabelecida uma posição de retrocesso para o eixo em questão. O movimento de retração não está claramente definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma posição de retrocesso para o eixo em questão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16017 [Canal %1:] Eixo %2 Identificador %3, LIFTFAST Ignora este eixo, eixo atual não é capaz de retração.

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Identificador

Definições: LIFTFAST não pode ser aplicado ao eixo.
Alarme pode ser suprimido através de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11.
Identificador (parâmetro 3) está codificado e indica algumas possíveis causas do alarme:
0x01O eixo está em outro canal
0x02O eixo está em modo spindle (ex: SPOS)
0x04O eixo é um eixo de PLC
0x08O eixo é um eixo de oscilação
0x10O eixo é um eixo neutro
0x20O eixo está acoplado à um eixo slave
0x40O eixo está em ação síncrona estática
Resumo das reações para programação comum de LIFTFAST:
Eixo | Synact | Reação para LIFTFAST

Trajetória | | STOP + LIFTFAST
POS | | STOP + LIFTFAST
POS | não-modal | STOP + LIFTFAST
POS | modal | STOP + LIFTFAST
POS | stati. | RUN + SHOWALARM 16017
POSA | | STOP + LIFTFAST
MOV | não-modal | STOP + LIFTFAST
MOV | modal | STOP + LIFTFAST
MOV | stati. | RUN + SHOWALARM 16017
PLC | | RUN + SHOWALARM 16017
Oscil. | | RUN + SHOWALARM 16017
SPOS | | STOP + SHOWALARM 16017
SPOS | não-modal | STOP + SHOWALARM 16017
SPOS | modal | STOP + SHOWALRAM 16017
SPOS | stati. | RUN + SHOWALARM 16017
SPOSA | | STOP + SHOWALARM 16017

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Remover eixo do POLFMLIN ou POLFMASK.
O alarme pode ser suprimido através de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11.
No momento de utilização do LIFTFAST, um eixo é programado para LIFTFAST, mas o estado do eixo não permite LIFTFAST (ex: eixos de oscilação ou spindle), ou eixos que não estão no canal. LIFTFAST apenas deve ser aplicado para estes eixos que são capazes de retrair-se naquele momento; POLFMASK or POLFMLIN deve ser adaptado de acordo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16020 [Canal %1:] Reposicionamento no bloco %2 não é possível.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programação ou operação incorreta:
Reposicionamento via comando REPOS só é possível em um subprograma assíncrono (rotina de interrupção).
Se o comando REPOS for programado, p.ex., no programa principal ou em um ciclo, a execução do programa de peça será abortada com o alarme 16020.
O alarme aparecerá também nas seguintes situações:
- Acesso a $AC_RETPOINT (ponto de reposicionamento) fora de uma ASUP (p.ex. no programa principal)
- Um eixo a ser reposicionado foi, no bloco interrompido, um eixo de oscilação (OSCILL) e encontra-se agora num status que não permite ser movido como eixo de oscilação.Correção: Colocar o eixo, antes do reposicionamento, por meio de WAITP, no status "Eixo neutro".
- Um eixo a ser reposicionado foi, no bloco interrompido, um eixo de avanço para um eixo de oscilação e não pode ser posicionado como tal. Correção: Colocar o eixo novamente em "POS axis" antes do reposicionamento

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se necessário, alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16025 [Canal %1:] Bloco %2 Troca de eixo não permitida no comando REPOS através do %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador de eixo

Definições: Com o comando REPOS foi programado um eixo ou fuso que, neste momento, encontra-se em estado NEUTRO.
Dado que o comando REPOS não pode executar um GET implícito, estes
eixos/fusos não podem ser reposicionados. Por isso que o processamento do programa de peça é cancelado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Atribuir os eixos/fusos que devem ser reposicionados ao canal, antes do comando REPOS, via comando GET.
Exemplo:
GET(A); atribuir o eixo A ao canal
REPOSL A; reposicionar eixos geométricos e eixo A

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16100 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 não disponível no canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: Programação incorreta:
O número do fuso não é conhecido neste canal.
O alarme pode ocorrer em conjunto com tempo de espera ou uma função do fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar no programa de peças, se o número do fuso programado está correto ou se o programa está no canal devido.

Verificar o dado de máquina MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX MACHAX para todos os eixos de máquina para ver se em um deles existe o número do fuso programado. Este número de eixo de máquina tem que ser introduzido em um eixo de canal dos dados de máquina específicos de canal 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16105 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso %3 não pode ser atribuido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: Erro de programação: O fuso programado não foi parametrizado como eixo real pelo número do conversor do fuso. O alarme pode ser emitido após uso indevido de SD42800 $SC_SPIND_ASSIGN_TAB[].

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija os "setting data" ou modifique o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16110 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 não se encontra no modo de controle para tempo de espera

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Definições: O fuso pode estar no modo de posicionamento, modo pêndulo ou no modo de controle. Através do comando M70 pode-se comutar de fuso para eixo. O modo controle é dividido em controle por rotação e controle por posição, que podem ser selecionados pelos comandos SPCON e SPCOF.
Modo de posicionamento:
Controle de posicionamento (posição do fuso com SPOS/SPOSA)
Modo pêndulo:
Controle de rotação (M41 - M45 ou M40 e S...)
Modo de controle:
Controle de rotação (rotação do fuso com S..., M3/M4/M5)
Controle de posicionamento (SPCON/SPCOF, rotação do fuso com S..., M3/M4/M5)
Modo eixo:
Controle de posicionamento (M70/M3, M4, M5, posicionamento com um nome de eixo que pode ser escolhido livremente)

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Verificar o número correto do fuso no programa de peças.
Antes da seleção do tempo de espera colocar o fuso desejado, com M3, M4 ou M5, em modo de controle.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16111 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 faltando rotação

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Definições: Necessário entrar com valor de velocidade.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programe velocidade com: S[número do fuso]=...

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16112 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Programação inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Definições: Para o fuso sincronizado com acoplamento do tipo VV, um movimento adicional do fuso escravo pode apenas ser programado com M3, M4, M5 e S... Os percursos criados pelas posições não podem ser mantidos com segurança para um acoplamento de velocidade, especialmente se não há o controle de posição. Se a precisão dimensional ou a repetibilidade não são importantes, o alarme podem ser cancelados através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit27 = 1

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilize fuso síncrono com acoplamento DV ou programe sentido de rotação e velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16120 [Canal %1:] Bloco %2 índice inválido para correção de ferramenta on-line

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro de programação: O 2º parâmetro do comando PUTFTOC indica para que parâmetro de ferramenta deverá ser corrigido o valor (1 - 3 comprimentos de ferramenta, 4 raio de ferramenta). O valor programado está fora da faixa permitida.
São permitidos os valores 1 - 4 caso seja admitida a correção de raio de ferramenta on-line (veja dado de máquina MD20254 $MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), para os outros casos os valores 1-3.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças: comprimento 1 - 3 ou 4 para o raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16130 [Canal %1:] Bloco %2 comando não permitido com FTOCON ativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Caso 1: A mudança de plano não é permitida se a função modal G FTOCON: 'correção de ferramenta fina ligada' estiver ativa.
- Caso 2: A seleção da transformação só é permitida para transformação zero ou transformação do eixo inclinado, transmit ou tracyl, se FTOCON estiver ativa.
- Caso 3: A troca de ferramentas com M06 não é permitida se FTOCON tiver permanecido ativa desde a última troca de ferramentas.
- Caso 4: Porta-ferramenta orientável está ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças: desativar a correção fina de ferramenta com FTOCOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16140 [Canal %1:] Bloco %2 FTOCON não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A correção fina de ferramenta (FTOC) não é compatível com a transformação atual.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças: desativar a correção fina de ferramenta com FTOCOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16150 [Canal %1:] Bloco %2 número do fuso inválido em PUTFTOCF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número do fuso programado em PUTFTOC ou PUTFTOCF está fora da faixa permitida para números de fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças. O número programado do fuso está disponível?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16200 [Canal %1:] Bloco %2 Interpolação spline e polinomial não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A interpolação spline e polinomial são opcionais que não estão disponíveis na versão básica do comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não programar a interpolação spline e polinomial ou instalar o opcional previsto para tal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16300 [Canal %1:] Bloco %2 polinômio denominador com zeros inválidos dentro da área de

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O polinômio denominador programado (com PL [ ] = ... , portanto sem indicação do eixo geométrico) apresenta um zero dentro da área de parâmetros definida (PL = ...). Nesse sentido o quociente do polinômio numerador e do polinômio denominador torna-se infinito ou indeterminado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o bloco do polinômio de forma que dentro do comprimento do polinômio não ocorra qualquer zero no polinômio denominador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16400 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de posicionamento %3 não pode participar da interpolação spline

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um eixo atribuído a um conjunto spline (n) com SPLINEPATH (n, AX1, AX2, ...) foi programado como eixo de posicionamento com POS ou POSA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não atribuir o eixo de posicionamento ao conjunto spline.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16410 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não éum eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programado um eixo geométrico que não pode ser representado em nenhum eixo de máquina na transformação atual (possivelmente não há qualquer transformação ativa no momento).
Exemplo:
sem transformação: sistema de coordenadas polares com eixo X, Z, e C
com transformação: sistema cartesiano de coordenadas com X, Y, e Z p.ex., com TRANSMIT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar o tipo de transformação com TRAORI (n) ou não programar os eixos geométricos que não fazem parte do grupo de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16420 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 programado mais que uma vez

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Não é permitido programar um eixo mais que uma vez.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Cancelar os endereços do eixo programado várias vezes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16421 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Definições: Não é permitido programar um ângulo PHI ou PSI para vetor de orientação várias vezes no mesmo bloco.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16422 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Definições: Não é permitido programar mais que um ângulo de rotação THETA no mesmo bloco. O ângulo de rotação pode ser programado de forma direta com THETA, ou pela programação de ângulos de euler ou de ângulos RPY.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16423 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Definições: Não é permitido programar mais que um polinômio para o ângulo de rotação da orientação com PO[THT] no bloco.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16424 [Canal %1:] Bloco %2 coordenada %3 programada mais que uma vez no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Definições: Não é permitido programar uma coordenada do 2ª. ponto de contato da ferramenta para descrição da orientação da ferramenta, mais que uma vez no mesmo bloco.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16430 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico %3 não pode ser comandado como eixo de posicionamento com rotação do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com rotação do sistema de coordenadas o deslocamento de um eixo geométrico como eixo de posicionamento (portanto ao longo do seu vetor axial com rotação do sistema de coordenadas) significaria o deslocamento de vários eixos de máquina. Isso contraria, o conceito de eixo de posicionamento, segundo o qual um interpolador de eixo trabalha em adição ao interpolador de trajetória!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar os eixos geométricos como eixos de posicionamento apenas com a rotação desligada.
Desligar a rotação:
Comando ROT sem qualquer outra indicação do eixo e do ângulo.
Exemplo: N100 ROT

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16440 [Canal %1:] Bloco %2 programada rotação para eixo geométrico não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma rotação para um eixo geométrico não existente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16500 [Canal %1:] Bloco %2 chanfro ou arredondamento negativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um chanfro ou um arredondamento negativo com os comandos CHF= ..., RND=... ou RNDM=... .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar os chanfros, arredondamentos ou arredondamentos modais apenas com valores positivos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16510 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal disponível para programação de diâmetro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi selecionada a programação de diâmetros, mesmo que nenhum eixo transversal com programação de diâmetros tenha sido aplicado.

Os eixos transversais podem ser aplicados com MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF e MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 para a programação de diâmetros.
A programação de diâmetros pode ser ativada através de:
- Posição básica DIAMON e DIAM90 do grupo G 29 na inicialização
- Programação de DIAMON ou DIAM90
- Programação de DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Para a programação do DIAMON/DIAM90 deverá estar configurado um eixo transversal através do MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF.
Para a programação do DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC o eixo AX deverá ser um eixo transversal configurado para programação de diâmetro através do MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16520 [Canal %1:] Eixo %2, programação em diâmetro ativa, a função %3 não é executada

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Função NC

Definições: A função não é executada com a programação em diâmetro ativada do eixo indicado.
As seguintes funções podem estar envolvidas:
1 - Troca de eixos
2 - Rotação do eixo container

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a programação em diâmetro do eixo antes de uma ativação da função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16600 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Definições: A velocidade programada está fora da faixa de velocidade da gama. Para executar a velocidade programada, a gama deve ser trocada. Para executar uma troca de gama automática (M40 está ativo), o fuso deve estar em operação controlada.
O alarme não será emitido após ativar o bit 30 (0x40000000) no MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.
Entretanto, a função não será afetada por isso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A comutação para operação de controle de velocidade acontece com a programação de M3, M4 ou M5. As funções M podem ser escritas juntamente com a palavra S, no mesmo bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16605 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não permitida em %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Definições:
Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:
- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16670 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 excedeu o número máximo de módulos CP (%4)

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de módulos CP

Definições:
Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16671 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 excedeu o número máximo de módulos CP (%4)

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de módulos CP

Definições:
Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reação:
NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16672 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo mestre/fuso %3 excedeu o número máximo de valores mestre CP (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de valores mestre CP

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16673 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo mestre/fuso %3 excedeu o número máximo de valores mestre CP (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de valores mestre CP

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16674 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso escravo %4 excedeu o número máximo de módulos CP

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16675 [Canal %1:] bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Módulo de acoplamento já definido no canal %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = eixo/fuso
%4 = Número do canal

Definições: Foi feita a tentativa de definir e ativar um acoplamento CP, mesmo que para este eixo-escravo/fuso já exista um acoplamento definido e ativado em outro canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça: Um módulo de acoplamento CP não pode ser definido (para o mesmo eixo-escravo/fuso) simultaneamente em outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16676 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso mestre %4 excedeu o número máximo de valores mestres CP

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16677 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o módulo de acoplamento já foi definido no canal %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do canal

Definições: Foi feita a tentativa de definir e ativar um acoplamento CP, mesmo que para este eixo-escravo/fuso já exista um acoplamento definido e ativado em outro canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça: Um módulo de acoplamento CP não pode ser definido (para o mesmo eixo-escravo/fuso) simultaneamente em outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16678 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado %4 instrução de deslocamento inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado

Definições: No atual estado do acoplamento genérico existe um movimento de percurso extra que não é permitido no eixo escravo/fuso.
Exemplo: CPOF=X G0 X100 não é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Um movimento no eixo escravo/fuso pode ser programado com CPFPOS em CPON ou CPOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16679 [Canal %1:] Bloco %2 Ação sincronizada de movimento: %3 fuso escravo/eixo %4 indisponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um acoplamento foi ligado ou desligado aonde o fuso escravo/eixo atualmete não está disponível. As causas possíveis são:
- O fuso/eixo está ativo no canal.
- O fuso/eixo está ativo em outro canal.
- O fuso/eixo foi controlado do PLC e ainda não foi habilitado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Fuso escravo/eixo habilitado com troca de fuso/eixo ou habilitado de PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16680 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %4 Instrução %3 programada mais vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Instrução CP
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A instrução indicada foi programada mais vezes no bloco para o mesmo eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16681 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-mestre/fuso %3 CPFPOS não permitido (motivo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Razão

Definições: O CPFPOS não pode ser especificado para um eixo-escravo/fuso de um acoplamento genérico no atual estado. Os motivos para isso podem ser:
- Motivo 1: O acoplamento não é desativado totalmente, ainda permanece pelo menos um eixo-mestre/fuso ativo no acoplamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para os motivos mencionados existem as seguintes soluções:
- Motivo 1: Somente especificar o CPFPOS na desativação do acoplamento quando este estiver totalmente fechado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16682 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 impossíveis

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instrução CP

Definições: As instruções indicadas não são permitidas ao mesmo tempo em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16684 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 não podem ser separadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Definições: As instruções indicadas somente são permitidas juntas em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16685 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 não podem ser separadas

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Definições: As instruções indicadas somente são permitidas juntas em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16686 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento/Instrução %4 impossível

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Definições: A instrução indicada não é permitida para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16687 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o tipo/instrução de acoplamento %4 não é possível

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Tipo de acoplamento

Definições: A instrução indicada não é permitida para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16688 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento %4 excedeu o número máximo de valores mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Tipo de acoplamento

Definições: O número máximo de valores mestre foi excedido para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa de peça, reduzir o número de valores mestre ou utilizar outro tipo de acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16689 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento %4 excedeu o número máximo de valores mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Tipo de acoplamento

Definições: O número máximo de valores mestre foi excedido para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar o programa de peça, reduzir o número de valores mestre ou utilizar outro tipo de acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16690 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Mudança de sistema de referência %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Sistema de referência

Definições: Foi feita uma tentativa de mudar o sistema de referência com o acoplamento genérico ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Encerrar o acoplamento e reativá-lo com o sistema de referência desejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16691 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Mudança de sistema de referência %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Sistema de referência

Definições: Foi feita uma tentativa de mudar o sistema de referência com o acoplamento genérico ativo.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Encerrar o acoplamento e reativá-lo com o sistema de referência desejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16692 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Número máximo de acoplamentos no bloco (%4) excedeu

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de acoplamentos

Definições: O número máximo de acoplamentos genéricos no bloco foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Reduzir o número de acoplamentos genéricos programados no bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16694 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado/Instrução %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado, instrução

Definições: A instrução indicada não é permitida no atual estado do acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16695 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado/Instrução %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado, instrução

Definições: A instrução indicada não é permitida no atual estado do acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16696 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Acoplamento não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16697 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Acoplamento não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16698 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Eixo mestre/fuso %4 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deve ser executada uma instrução em um eixo mestre/fuso de um acoplamento que não foi definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o eixo mestre/fuso antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16699 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso mestre %4 não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Definições: Deve ser executada uma instrução em um eixo mestre/fuso de um acoplamento que não foi definido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o eixo mestre/fuso antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16700 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 tipo inválido de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: No caso de uma função de abertura de roscas o avanço foi programado em uma unidade não permitida
G33 (roscas com passo constante) e o avanço não foi programado com G94 ou G95.
G33 (roscas com passo constante) está ativo (modal) e G63 foi adicionalmente programado num bloco posterior.
(Conflito! G63 encontra-se no 2º grupo G, G33, G331 e G332 encontram-se no 1º grupo G).
G331 ou G332 (rosca rígida) e o avanço não foi programado com G94.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Empregar apenas avanço tipo G94 ou G95 nas funções de abertura de roscas.
Desativar a função de abertura de roscas após G33 e antes de G63 com G01.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16701 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso escravo %4 do acoplamento não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16710 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 Fuso principal não programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Uma função de fuso mestre foi programada (G33, G331, G95, G96), mas falta a velocidade de rotação ou o sentido de giro.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Acrescentar o valor S ou sentido de rotação para o fuso mestre no bloco indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16715 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 fuso mestre não está completamente parado

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Definições: Durante a função aplicada (G74, aproximação do referenciamento) o fuso tem que estar parado.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar M5 ou SPOS/SPOSA antes do bloco com falha, no programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16720 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 passo da rosca é zero

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Em um bloco de roscas com G33 (roscas com passo constante) ou G331 (rosca rígida) não foi programado qualquer passo.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O passo da rosca deve ser programado para o eixo geométrico indicado no parâmetro de interpolação correspondente.
X -> I
Y -> J
Z -> K

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16730 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 parâmetros incorretos para corte de rosca

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com G33 (abertura de roscas com passo constante) o parâmetro do passo não foi atribuído ao eixo que determina a velocidade.
No caso de roscas longitudinais e transversais o passo da rosca é programado para o eixo geométrico indicado no parâmetro de interpolação correspondente.
X -> I
Y -> J
Z -> K
No caso de roscas cônicas o endereço I, J, K depende do eixo com o percurso maior (comprimento da rosca). Não é porém indicado um 2º passo para o outro eixo.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Atribuir o parâmetro do passo ao eixo que determina a velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16740 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico não foi programado

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado qualquer eixo geométrico para abertura de roscas (G33) ou rosca rígida (G331, G332). O eixo geométrico é, obrigatoriamente necessário se tiver sido programado um parâmetro de interpolação.
Exemplo:
N100 G33 Z400 K2; Passo da rosca 2 mm, final da rosca Z=400 mm
N200 SPOS=0; Posicionamento do fuso no modo do eixo
N201 G90 G331 Z-50 K-2; Rosqueamento em Z=-50, rotação no sentido anti-horário
N202 G332 Z5; Retração, inversão automática da direção
N203 S500 M03; Fuso novamente em modo do fuso

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar o eixo geométrico e o respectivo parâmetro de interpolação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16746 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 numero da gama selecionada %4 gama selecionada não configurada

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Definições: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1º bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemplos para a ocorrência do alarme com 3 marchas de transmissão ajustadas (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):
* ... É programado M44 ou M45 para o respectivo fuso
* ... O M70 é programado e o dado de máquina 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça: Somente podem ser engatadas marchas de transmissão admissíveis que também estão de acordo com o dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limitar a configuração M70 (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) no MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16747 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 gama de transmissão %4 não foi configurada para rosqueamento

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Definições: Com G331 é ativado o segundo bloco de dados de marcha de transmissão para o rosqueamento.
A atual marcha de transmissão não foi ajustada no segundo bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35092 $MA_NUM_GEAR_STEPS2. Não é possível executar uma mudança de marchas em blocos de deslocamento. A marcha de transmissão adequada à rotação deve ser mudada antes do bloco de deslocamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Proceder para o engate automático da marcha de transmissão adequada antes do rosqueamento:
* Programar a rotação do fuso (S) em um bloco G331 sem movimento de eixo antes do rosqueamento (p. ex. G331 S1000)
* Ativar M40 para o fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16748 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 gama de transmissão %4 desejada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Definições: Com G331 é ativado o segundo bloco de dados de marcha de transmissão para o rosqueamento.
No atual bloco de deslocamento a rotação (S) programada do fuso mestre não está dentro da faixa de rotações da marcha de transmissão ativa.
Não é possível executar uma mudança de marchas em blocos de deslocamento. A marcha de transmissão adequada à rotação deve ser mudada antes do bloco de deslocamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Proceder para o engate automático da marcha de transmissão adequada antes do rosqueamento:
* Programar a rotação do fuso (S) em um bloco G331 sem movimento de eixo antes do rosqueamento (p. ex. G331 S1000)
* Ativar M40 para o fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16750 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 SPCON não programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O fuso tem que estar no modo controle de posicionamento para a função programada (eixo circular, eixo de posicionamento).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o fuso no modo controle de posicionamento com SPCON no bloco anterior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16751 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo %3 SPCOF não pode ser executado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para a função programada, o fuso tem que estar em modo controle com malha de regulação aberta. No modo de posicionamento ou no de eixo a regulação da posição não pode ser desativada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: No bloco anterior transferir o fuso para o modo de controle em malha aberta. Tal pode ser efetuado com M3, M4 ou M5 para o respectivo fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16755 [Canal %1:] Bloco %2 não é necessária parada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é necessária qualquer parada para a função programada. Uma parada é necessária após SPOSA ou após M5, se o próximo bloco for aplicado somente depois da parada do fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não escrever a instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16757 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso escravo %3 já existe um acoplamento como fuso/ eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo escravo estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo escravo já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16758 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso mestre %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Definições: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo mestre estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo mestre já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16760 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 falta o valor S

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Em rosca rígida (G331 ou G332) falta a velocidade de rotação do fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a rotação do fuso no endereço S em [rpm] (mesmo em modo de eixo); o sentido de giro é dado pelo sinal do passo do fuso:
- Passo de rosca positivo: Sentido de giro como M03
- Passo de rosca negativo: Sentido de giro como M04

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16761 [Canal %1:] Bloco %2 eixo/fuso %3 não programável no canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Erro de programação: O eixo/fuso não pode ser atualmente programado no canal neste momento. O alarme pode ocorrer se o eixo/fuso estiver sendo utilizado por um outro canal ou pelo PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça. Utilizar "GET()".

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16762 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 função de rosqueamento ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Definições: Erro de programação: A função do fuso não pode ser executada neste momento. O alarme ocorre quando o fuso (fuso mestre) está trabalhando em conjunto a algum eixo por meio de uma interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças. Desativar a abertura de roscas ou perfurações de roscas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16763 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 valor ilegal de rotações programado (zero ou negativo)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programado um valor de rotação (valor S) igual a zero ou negativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Correção: O valor da rotação programada (valor S) tem que ser positivo. Dependendo do caso de aplicação o valor zero pode ser aceito (p.ex. G25 S0).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16765 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; falta fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: Não foi programado o fuso/eixo escravo no programa de peças.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16766 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a String não permite ser interpretada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: Foi acionado um acoplamento no qual foi escrita uma string que não é passível de ser interpretada. (P.ex., processamento alternado do bloco).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16767 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; falta fuso/eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: Não foi programado o fuso/eixo mestre no programa de peças.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16769 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número excessivo de acoplamentos para eixo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foram definidos mais eixos/fusos mestre para o eixo/fuso indicado do que o permitido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16770 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 sistema de medição inexistente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programada uma das seguintes funções de fuso que exigem o controle de posição:
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
A condição mínima do controle de posição é um sistema de medição.
No MD30200 $MA_NUM_ENCS do fuso programado não foi configurado nenhum sistema de medição.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Instalar um sistema de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16771 [Canal %1:] Bloco %3 eixo-escravo %2 Movimento sobreposto não foi liberado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Nenhuma sincronização da engrenagem e nenhum movimento de revestimento podem ser executados para o dito eixo em razão de este não ser permitido na interface VDI. Este alarme pode ser interrompido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit17 = 1 ou para programação CP com CPMALARM[FAx] bit11 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Definir o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX26.4 (Liberação da sobreposição do eixo escravo).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16772 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é o eixo escravo, o acoplamento está sendo desligado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Definições: O eixo está ativo como eixo escravo no acoplamento. No modo de operação REF, o acoplamento é desligado. O alarme pode ser suprimido por meio do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit29 = 1 ou com a programação CP através do ajuste CPMALARM[FAx] bit 0 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O acoplamento será ligado novamente após a saída do modo de operação REF.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

16773 [Canal %1:] Eixo %2 é eixo escravo. Os bloqueios de eixo/fuso dos eixos mestre %3 e %4 são diferentes

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Eixo, fuso
%4 = Eixo, fuso

Definições: O eixo está ativo como eixo escravo em um acoplamento. Os eixos mestre possuem estados diferentes devido ao bloqueio de eixo/fuso. O alarme pode ser omitido com o dado de máquina MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 = 1 ou com a programação CP setando CPMALARM[FAx] bit 1 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Igualar todos eixos mestre em relação ao bloqueio de eixo/fuso

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

16774 [Canal %1:] Para eixo/fuso escravo %2 foi cancelada a sincronização

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para o eixo indicado foi cancelado o processo de sincronização (EGONSYN, EGONSYNE ou COUP).
Existe diferentes motivos para o cancelamento do processo de sincronização.
- RESET
- Fim do programa
- Eixo sendo colocado no modo follow-up
- Parada rápida devido a um alarme

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Se o cancelamento do processo de sincronização é tolerável ou desejado, então o alarme pode ser omitido através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit31 = 1 ou com a programação CP através do ajuste CPMALARM[FAx] bit 2 = 1.
Somente para a transmissão eletrônica EG:
Se o processo de sincronização não puder ser cancelado, então isto pode ser feito através da indicação do critério de troca de blocos FINE no EGONSYN ou EGONSYNE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16775 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; eixo %4 sem sistema de medição

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programada uma das seguintes funções de fuso que exigem o controle de posição:
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
A condição mínima do controle de posição é um sistema de medição.
No MD30200 $MA_NUM_ENCS do fuso programado não foi configurado nenhum sistema de medição.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Instalar um sistema de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16776 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 não existente para o eixo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ocorreu uma tentativa de acoplar o eixo %4 com a tabela de curvas n.º %3, no entanto, não há qualquer tabela de curvas com esse número.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peças NC de forma que a tabela de curvas desejada exista quando o acoplamento de eixo deverá ser ligado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16777 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: para o eixo mestre %4 não está disponível o eixo escravo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo escravo não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- O fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo está sendo comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16778 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: acoplamento circular para eixo escravo %3 e eixo mestre %4 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento em que tendo em conta outros acoplamentos causou um acoplamento circular. Este acoplamento circular não pode ser claramente computado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Configurar o acoplamento de forma correspondente no dado de máquina ou corrigir o programa de peças NC (MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16779 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: excesso de acoplamentos para eixo %3, veja eixo mestre ativo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para o eixo/fuso indicado foram definidos mais eixos/fusos mestre do que o permitido. O último parâmetro a ser especificado é um valor mestre objeto/eixo mestre, com o qual o eixo/fuso indicado já está acoplado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16780 [Canal %1:] Bloco %2 falta fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado o fuso/eixo escravo no programa de peças.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16781 [Canal %1:] Bloco %2 falta fuso/eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado o fuso/eixo mestre no programa de peças.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16782 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo escravo %3 não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo escravo não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- O fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo está sendo comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16783 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo mestre %3 no momento não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo mestre não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- Foi selecionado um acoplamento de valor de comando e o fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo foi comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16785 [Canal %1:] Bloco %2 fusos/eixos idênticos %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento em que o fuso/eixo escravo é idêntico ao fuso/eixo mestre.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento no MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16786 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento ao fuso mestre %3 já existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Definições: Um acoplamento está para ser ligado, no qual o eixo escravo já está acoplado com outro eixo mestre. Somente um fuso mestre é permitido para a função fuso sincronizado. O já ativado fuso mestre é mostrado como último parâmetro de alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de ligar o novo acoplamento, desligue o acoplamento já existente. Se vários fusos/eixos mestres forem necessários, a função ELG deverá ser utilizada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16787 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetros de acoplamento não podem ser alterados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O acoplamento indicado tem proteção contra escrita. Por isso os parâmetros do acoplamento não podem ser alterados.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Retirar a proteção contra escrita (ver canal MD21340 $MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16788 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento circular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi ativado um acoplamento em que tendo em conta outros acoplamentos causou um acoplamento circular. Este acoplamento circular não pode ser claramente computado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento no MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16789 [Canal %1:] Bloco %2 Acoplamento múltiplo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi acionado um acoplamento no qual os eixos/fusos já estão sendo ocupados por um outro acoplamento. Acoplamentos em paralelo não podem ser processados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar no programa de peças se já existe um outro acoplamento para os eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16790 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetro de acoplamento é zero ou inexistente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi acionado um acoplamento em que um parâmetro importante foi programado com zero ou não foi programado. (Por exemplo, o denominador na relação de transformação).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento em SD42300 $SC_COUPLE_RATIO_1
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16791 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetro não é relevante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi acionado um acoplamento no qual foi programado um parâmetro não relevante. (Por exemplo, o parâmetro para ELG).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16792 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de acoplamentos para eixo/fuso %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foram definidos mais eixos/fusos mestre para o eixo/fuso indicado do que o permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16793 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento do eixo %3 não permite a mudança de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo indicado é um eixo escravo num grupo de transformação. Com o acoplamento conectado a transformação não pode ser alterada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Desligar o(s) acoplamento(s) deste eixo antes da mudança da transformação, ou não alterar a transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16794 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento do eixo/fuso %3 não permite referenciamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo indicado é um eixo escravo (Gantry) e não pode por isso aproximar-se do referenciamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças. Desativar o(s) acoplamento(s) deste eixo antes da aproximação do ponto de referência ou não referenciar. Um eixo-escravo Gantry não pode referenciar por si mesmo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16795 [Canal %1:] Bloco %2 string não interpretável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi acionado um acoplamento no qual foi escrita uma string que não é passível de ser interpretada. (P.ex., processamento alternado do bloco).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16796 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Deverá ser acionado um acoplamento cujos parâmetros não foram programados nem configurados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças do NC ou DM; programar o acoplamento com COUPDEF ou configurar através de DM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16797 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Deverá ser executada uma operação na qual não pode estar ativo qualquer acoplamento. Por exemplo, COUPDEL não pode ser utilizado em acoplamentos ativos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC; desativar o acoplamento com COUPOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16798 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é escravo e proíbe a rotação do container de eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo/fuso programado está ativo como eixo escravo/fuso escravo dentro de um acoplamento. Com o acoplamento ligado, o container de eixos não pode rodar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peça. Desligar o(s) acoplamento(s) para este eixo/fusos antes da rotação do container de eixos ou efetuar a rotação do container de eixos mais tarde.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16799 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é eixo mestre e proíbe a rotação do container de eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo/fuso programado está ativo como eixo mestre/fuso mestre dentro de um acoplamento. Com o acoplamento ligado, o container de eixos não pode rodar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peça. Desligar o(s) acoplamento(s) para este eixo/fusos antes da rotação do container de eixos ou efetuar a rotação do container de eixos mais tarde.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16800 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento DC/CDC para eixo %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um comando DC (Direct Coordinate) só pode ser utilizado para eixos circulares. Efetua a aproximação da posição absoluta programada pelo menor caminho.
Exemplo:
N100 C=DC(315)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Substituir o comando DC pelo comando AC (Absolute Coordinate) no bloco indicado.
Se o alarme se basear em uma definição incorreta de eixo, o eixo pode ser declarado como um eixo circular por meio do DM específico de eixo DM30300 $MA_IS_ROT_AX.
Dados de máquina correspondentes:
MD30310: $MA_ROT_IS_MODULO
MD30320: $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16810 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento ACP para eixo %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O comando ACP (Absolute Coordinate Positive) é apenas permitido para 'eixos modulares'. Efetua a aproximação da posição absoluta programada no sentido especificado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Substituir o comando ACP pelo comando AC (Absolute Coordinate) no bloco NC indicado.
Se a indicação de alarme se basear numa definição incorreta do eixo, o dado de máquina específico de eixo MD 30300: $MA_IS_ROT_AX e o MD30310: $MA_ROT_IS_MODULO podem ser declarados como um eixo circular com comando modular.
Dados de máquina correspondentes:
MD30320: $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16820 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento ACN para eixo %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A palavra-chave ACN (Absolute Coordinate Negative) somente é permitida para "Eixos Modulo". Esta influencia a aproximação da posição absoluta programada no sentido indicado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
No bloco NC exibido substituir a palavra-chave ACN pela informação AC (Absolute Coordinate).
Se a indicação do alarme está baseada em uma definição incorreta de eixo, então o eixo pode ser declarado como um eixo rotativo com conversão Modulo através dos dados de máquina específicos de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX e MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO.
Dado de máquina correspondente:
MD30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16830 [Canal %1:] Bloco %2 foi programada uma posição incorreta para eixo/fuso %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programada em um eixo modular uma posição fora da área de 0 - 359,999.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a posição dentro da área de 0 - 359,999.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16903 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação indicada não pode ser processada. Isto pode acontecer, por exemplo, durante a leitura de dados de máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que o processo tenha terminado, ou interromper o processo com RESET e repetir a operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16904 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A operação (programa, JOG, procura de bloco, referenciamento...) não pode ser iniciado ou mantido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16905 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A operação não pode ser iniciada ou mantida. Uma partida é aceita somente quando uma funçãa NCK puder ser iniciada.
Exemplo: No modo de operação JOG uma partida será aceita p.ex.:se o gerador de funções estiver ativo ou se um movimento em JOG tenha sido interrompido com a tecla STOP.

Reação: Reação ao alarme no modo automático.

Correção: Verificar o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16906 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> interrompida devido a um alarme

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Devido a um alarme a ação foi interrompida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar o erro e confirmar o alarme. A seguir reiniciar a operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16907 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> possível somente no status parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação pode ser executada somente no status parado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16908 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> possível somente no status de reset ou no fim de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Esta ação só pode ser executada em estado de Reset ou no final do bloco .
Em modo JOG nenhum eixo é movimentado como eixo geométrico no sistema de coordenadas , deve ser ativo pelo PLC ou comando de eixo (iniciado através de ações sincronizadas estáticas) na troca do modo. Isso significa que eixos devem estar como "eixos neutros" novamente .

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o status do programa e do canal.
Verificar no modo jog se os eixos são controlados ou PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16909 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida no modo de operação atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Outro modo de operação deve ser ativado para a função selecionada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a operação e o modo de operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16911 [Canal %1:] Não é permitido mudar para um outro modo de operação

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Não é permitido mudar do modo de overstoring para um outro modo de operação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Depois de concluída a ação no modo de overstoring, uma mudança para um outro modo de operação será permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16912 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> possível somente no status de reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação pode ser executada somente no status de reset.
Exemplo: A seleção de programa via HMI comunicação de canal (INIT) pode ser executada somente no status de reset.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reset ou esperar até que o processamento tenha sido concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16913 [BAG %1:] [Canal %2:] Mudança do modo de operação: ação %3<ALNX> não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG
%3 = Número da ação/nome da ação

Definições: A mudança para o modo de operação não é permitida. Esta mudança pode ser efetuada apenas no status de reset.
Exemplo:
No modo AUTO o processamento de programa foi interrompido através de NC-STOP. A seguir, faz-se uma mudança do modo de operação para JOG (status programa interrompido). Deste modo de operação é possível mudar apenas para o modo AUTO, mas não para o modo MDA!

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Acionar a tecla Reset e com isso repor o processamento de programa, ou ativar aquele modo de operação no qual previamente teve lugar o processamento de programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16914 [BAG %1:] [Canal %2:] Mudança do modo de operação: ação %3<ALNX> não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG
%3 = Número da ação/nome da ação

Definições: Mudança de modo de operação incorreto, p.ex. AUTO ->MDAREF.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a operação ou o modo de operação selecionado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16915 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida no bloco atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Se blocos com instruções de deslocamento forem interrompidos através de ASUP, deverá ser possível, depois de concluída a ASUP, uma Cont. programa interrompido (reorganização do processamento de bloco).
O 2.º parâmetro descreve qual ação causará a interrupção do processamento de bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deixar o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16916 [Canal %1:] Reposicionamento: ação %2<ALNX> impossível no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Atualmente o reposicionamento do processamento de bloco não é possível. Em certos casos uma mudança do modo de operação não pode ocorrer.
O 2.º parâmetro indica qual ação deveria ser usada para executar o reposicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deixar o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16918 [Canal %1:] Para a ação %2<ALNX> todos os canais têm de estar no status reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Para realizar a ação todos os canais têm de estar na posição de inicialização! (p.ex. para o carregamento de dados de máquina).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aguardar o status de interrupção de programa no canal, ou pressionar a tecla Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16919 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida com alarme presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não é executável devido a um alarme, ou o canal encontra-se em falha.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16920 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> já está ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Uma ação idêntica ainda está sendo processada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Espere até o término do procedimento anterior e repita a operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16921 [BAG %2:] [Canal %1:] Dado de máquina: Atribuição de canal e grupo de modos não permitida ou em duplicidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG

Definições: Na inicialização foi identificada uma parametrização ilegal de canal/BAG.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o dado de máquina MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

16922 [Canal %1:] Subprogramas: ação %2<ALNX> excedida a quantidade máxima de encadeamento permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Várias ações podem causar a interrupção do processamento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas são ativadas. Estas subrotinas assíncronas podem ser interrompidas da mesma maneira como o programa de usuário. Por motivos de limitação de memória não é possível encadeamento ilimitado de subrotinas assíncronas.
Exemplo: Uma interrupção para o processamento atual do programa. Outras interrupções de maior prioridade interrompem os processamentos de programa ASUP previamente ativados.
Ações possíveis: Avanço de teste DryRunOn/Off, blobo à bloco ligado, cancelamento de caminho restante, interrupções ...

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Não disparar o programa neste bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16923 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Não é possível parar o processamento atual porque está ativo um processo de pré-processamento.
Isso vale por exemplo para o carregamento de dados de máquina e na procura de bloco até que for encontrado o objeto desejado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Cancelar com Reset!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16924 [Canal %1:] Cuidado: teste de programa modificará os dados de ferramentas

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um teste de programa altera os dados de ferramenta. Os dados não podem ser automaticamente corrigidos depois de terminado o teste de programa.
Esta mensagem de erro é uma solicitação para o operador fazer um backup dos dados e de recarregá-los após a conclusão dos testes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de manutenção autorizado.
Salvar os dados no HMI e re-importar dados após "ProgtestOff".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16925 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não é permitida no status atual, ação %3<ALNX> ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
%3 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação foi recusada porque está ocorrendo uma mudança do modo de operação ou de um sub-modo de operação (comutação para AUTO, MDA, JOG, Overstoring, digitalização...).
Exemplo: A mensagem de alarme surgirá se a tecla START for pressionada com uma mudança do modo de operação ou de um sub-modo de operação - p. ex. do modo AUTO para MDA - antes da confirmação da seleção do modo de operação pela NCK.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16926 [Canal %1:] Coordenação de canal: ação %2 no bloco %3 não é permitida, marca %4 já foi definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
%3 = Número de bloco
%4 = Número da marca

Definições: A ação foi negada, a marca já foi definida. Verifique o programa.
Exemplo:
SETM(1); CLEARM(1); marca deve ser zerada antes
SETM(1)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16927 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida com o tratamento de interrupção atual ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não pode ser ativada durante a interrupção do processamento (p.ex. mudança de modo).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Acionar Reset ou esperar até que o processamento da interrupção tenha sido concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16928 [Canal %1:] Tratamento da interrupção: ação %2<ALNX> não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Foi ativada uma interrupção de programa em um bloco não REORG.

Exemplos das possíveis interrupções de programa neste caso:
- Deslocamento até o encosto fixo
- VDI Canal cancelamento de curso restante
- VDI Axial cancelamento de curso restante
- Medição
- Limite de software
- Substituição de eixos
- O eixo vem de um modo de seguimento
- Desabilitação de Servo
- Mudança de marchas de transmissão com marcha real diferente da marcha nominal.

No bloco afetado trata-se de:
- Bloco coletado pela localização de blocos (exceto o último bloco coletado)
- Bloco na interrupção de sobregravação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Não disparar o programa neste bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16930 [Canal %1:] Bloco anterior e bloco atual %2 devem ser separados por um bloco executável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Os comandos WAITMC, SETM, CLEARM e MSG devem ser programados em blocos NC separados, devido à definição de linguagem. Para evitar redução de velocidade, estes blocos são ligados internamente na NCK ao bloco NC subsequente (no caso de WAITMC ao bloco NC anterior). Por essa razão, deve existir entre os blocos NC sempre um bloco executável (não bloco de cálculo). Um bloco executável contém, p.ex., movimentos de posicionamento, uma função auxiliar, STOPRE, tempo de espera,...

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar entre o bloco anterior e o bloco NC atual um bloco NC executável.
Exemplo:
N10 SETM
N15 STOPRE ; inserir bloco NC executável
N20 CLEARM

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16931 [Canal %1:] Subprogramas: ação %2<ALNX> excedida a quantidade máxima de encadeamento permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Várias ações podem causar a interrupção do procedimento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas (ASUBs) são ativadas. Estas subrotinas assíncronas podem ser interrompidas da mesma forma que o programa de usuário. Devido a limitações de memória não é possível encadeamento ilimitado de subrotinas assíncronas.
Exemplo: No caso de um bloco de aproximação em um processo de reposicionamento não interromper repetidas vezes, mas sim esperar até que o mesmo tenha sido executado.
Ações possíveis: Mudança do modo de operação, salto de bloco On/Off, Overstoring

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Iniciar a mudança do bloco e repetir a ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16932 [Canal %1:] Conflito na ativação de dados de usuário do tipo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Tipo de dados

Definições: Através da função 'ativar dados do usuário' (PI service _N_SETUDT) é alterado um registro (correção da ferramenta, deslocamento de origem programável ou frame básico), que simultaneamente é escrito pelos blocos de programa de peça em preparação.
No caso de conflito o valor introduzido pela HMI é cancelado.
O parâmetro %2 indica qual dos blocos são afetados:
1: correção da ferramenta ativa
2: frame básico
3: deslocamento de origem ativo

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar as entradas na HMI e, se necessário, repeti-las.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16933 [Canal %1:] Gerenciamento de interrupções: ação %2<ALNX> não permitida no status atual de operação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Se uma parada temporária ocorreu devido a um evento REORG, para além dos limites do bloco, é possível que um bloco sem a capacidade de REORG tenha sido carregado. Nesta situação é necessário, infelizmente, cancelar o manejo do evento REORG! Eventos REORG são p.ex. cancelamento de subprograma, cancelamento de distância a percorrer e interrupções.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser cancelado com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16934 [Canal %1:] Gerenciamento de interrupções: ação %2<ALNX> impossível devido à parada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Eventos de reorganização são, p. ex. cancelamento da subrotina, cancelamento do percurso restante e interrupções, troca de eixo, sair do estado follow-up. Nesta situação dois eventos de reorganização são sobrepostos. Neste caso o 2o. evento de reorganização atinge o 1o. bloco que foi gerado pelo evento anterior (p. ex. um eixo é trocado rapidamente 2 vezes consecutivas). A troca de eixo conduz os canais à uma reorganização onde foi retirado um eixo sem preparação. Para o processo acima descrito deve-se parar exatamente este bloco, de modo que a memória intermediária Ipo não seja mais sobrecarregada. Isto pode ser feito através da tecla Stop ou Stop All, através de um alarme com a configuração INTERPRETERSTOP ou através de um bloco a bloco de decodificação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa precisa ser cancelado com Reset

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16935 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido à procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não é permitida porque está ativa, nesse momento, uma procura de bloco via teste de programa. Procura de bloco via teste de programa: ' Pi service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5'.
Neste modo de procura de bloco não pode ser ligado nem teste de programa, nem avanço de teste (dry run).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ligar a ação depois de terminar a procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16936 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido ao avanço de teste ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não é permitida porque está ativo, nesse momento, o avanço de teste (dry run).
Exemplo: A procura de bloco via teste de programa (PI service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5) não pode ser ligada se estiver ativo o avanço de teste.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O programa deve ser cancelado com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16937 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido ao teste de programa ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não é permitida porque está ativo, nesse momento, o teste de programa.
Exemplo: A procura de bloco via teste de programa (PI service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5) não pode ser ligada se estiver ativo o teste de programa.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligar o teste de programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16938 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> cancelada devido a troca de gama ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Eventos de reorganização são, entre outros, abortamento de subrotinas, cancelamento de distância a percorrer e de subrotinas, troca de eixos e saída do status de correção.Estes eventos esperam pela conclusão da troca de gama. Entretanto o tempo máximo permitido foi ultrapassado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser abortado com Reset e se necessário, o DM10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME deve ser aumentado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16939 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> rejeitada devido a troca de gama ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Eventos de reorganização que são possíveis no status de 'parada', p. ex.: troca de modo, estão aguardando a finalização da troca de engrenamento.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação ou aumentar o MD10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16940 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> aguardando a troca de gama

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Eventos de reorganização estão aguardando pela conclusão da troca de gama. O alarme aparece durante o período de espera.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: O alarme é suprimido por meio do MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 1 == 0.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

16941 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido ao evento de programa não ter sido ativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Com a colocação do MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK em 1 força a execução automática de uma subrotina assíncrona com Reset ou na inicialização. A chamada implícita da subrotina assíncrona é normalmente chamada 'chamada de programa ativada por evento' ou 'evento de programa'.
Na ocorrência do alarme, esta subrotina assíncrona não pode ser ainda ativada; esta é a causa porque a ação (normalmente partida de um programa de peças) deve ser rejeitada.
Causas para o fato de que a subrotina assíncrona tenha sido rejeitada:
A subrotina assíncrona não existe (/_N_CMA_DIR/ _N_PROG_EVENT_SPF)
A subrotina assíncrona é permitida inicializar somente no modo referenciamento (veja MD11602 $MN_ASUP_START_MASK)
3. Sinal 'Ready' ausente (devido a algum alarme)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Carregar o programa.
Verificar MD11602 $MN_ASUP_START_MASK.
Reconhecer o alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16942 [Canal %1:] Comando de partida de programa ação %2<ALNX> não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Atualmente, o alarme somente ocorre com a ação SERUPRO. SERUPRO e a abreviação da localização de blocos através do teste do programa.
O SERUPRO localiza exatamente o destino de busca e com base nisso passa este canal para o modo de teste de programa. Com o comando de programa START no K1 foi iniciado um outro canal K2 real, ou seja, com isso foram iniciados eixos real no processo de localização.
Se este alarme for desativado (veja em ajuda), o usuário pode aproveitar o procedimento acima, ativando primeiro o modo de teste de programa no K2 via PLC, depois deixando o K2 processar naturalmente até o fim, quando então o K2 para, e em seguida desativando novamente o teste de programa.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O alarme pode ser desligado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK bit 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16943 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido a ASUP ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação do segundo parâmetro foi rejeitada porque uma subrotina assíncrona está ativada.
Normalmente, somente o andamento da procura integrada é rejeitada com este alarme. O andamento da procura integrada é ativada, se o andamento da procura for acionado com o status de programa parado. Em outras palavras: Partes do programa já foi executado e a próxima parte é ignorada com o andamento da procura para continuar o programa posteriormente.
O evento não é possível se o programa for parado dentro de uma subrotina assíncrona ou se uma subrotina assíncrona tenha sido selecionada antes do evento. Uma subrotina assíncrona é selecionada quando o evento da subrotina assíncrona for acionado, mas a rotina não pode ser acionada (p.ex.: a rotina não pode ser iniciada por causa de um bloqueio de leitura ou devido ao acionamento de uma parada pela tecla stop).
Neste caso é irrelevante se a ASUP do usuário ou a ASUP de sistema tenha sido acionada. As ASUPs do usuário são ativadas via FC9 ou via a entradas rápidas.
Os seguintes eventos conduzem a ASUPs de sistema:
- Troca de modo de operação
- Introdução overstore
- Abortando nível de subrotina
- Acionando bloco à bloco, tipo 2
- Acionando dados de máquina efetivos
- Acionando dados do usuário efetivos
- Mudando níveis de cancelamento de bloco (bloco skip)
- Avanço de teste Dry run liga/desliga
- Programa de teste - desligado
- Alarmes com correção de bloco.
- Editando no modo Teach in
- deslocamento de origem externo
- Substituição de eixos
- Cancelamento de distância a percorrer
- Medição em processo

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação após o final do processamento da subrotina assíncrona.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16944 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido a procura de blocos estar ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A NCK está atualmente processando blocos de ação de uma procura em andamento ou movimento de aproximação após o andamento de procura. Nesta situação a ação (2º. parâmetro do alarme) deve ser rejeitado. Normalmente somente o andamento de uma procura integrada é rejeitada com este alarme. O andamento de uma procura de bloco integrada é ativada, se a procura for acionada com o programa no status de 'parada'. Em outras palavras: Partes do programa já foi executado e a próxima parte é ignorada com o andamento da procura para continuar o programa posteriormente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação após o movimento de aproximação do andamento de procura.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16945 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> aguardando até atingir o final do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação atualmente em execução (p.ex.: avanço de teste dry run liga/desliga, mudança de nível skip, etc) devem ser ativados imediatamente, mas pode se tornar ativo não antes que o final do bloco, uma vez que uma operação de rosqueamento está atualmente em processo. A ação será iniciada com um pequeno atraso.
Exemplo: Avanço de teste dry run é acionado no meio de um rosqueamento. O avanço dos eixos não é comutado para avanço rápido antes do início do próximo bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme pode ser desligado via MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 17 == 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16946 [Canal %1:] A inicialização com START não é permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Este alarme somente está ativo com 'Group-Serupro'. Group-Serupro' é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 e permite o suporte ao repasse de grupos de canal inteiros durante a busca.
Com o dado de máquinaMD22622 $MC_DISABLE_PLC_START será especificado qual canal é iniciado geralmente pelo PLC e qual canal que somente poderá ser iniciado a partir de outro canal mediante o comando START do programa de peças.
O alarme ocorre quando o canal foi iniciado através do comando do programa de peças START e criado o MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==FALSE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Adaptar MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START, ou desativar 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16947 [Canal %1:] A inicialização com PLC não é permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Este alarme somente está ativo com 'Group-Serupro'. Group-Serupro' é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 e permite o suporte ao repasse de grupos de canal inteiros durante a busca.
Com o dado de máquina MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START será especificado qual canal é iniciado geralmente pelo PLC e qual canal que somente poderá ser iniciado a partir de outro canal mediante o comando START do programa de peças.
O alarme ocorre quando o canal foi iniciado pelo PLC e criado o MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==TRUE

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Adaptar MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START, ou desativar 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16948 [Canal %1:] canal dependente %2 ainda está ativo.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Identificação do canal

Definições: Este alarme está ativado somente no "Group-Serupro". "Group-Serupro" é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MODE, bit 2 e permite o restabelecimento de grupos de canais inteiros na localização de procura de blocos.
Um "canal dependente" é um canal que foi iniciado diretamente do atual canal. O atual canal foi iniciado via PLC.
Este canal d_e_v_e_r_á ser finalizado (isto é, ter alcançado M30) antes do atual canal ser encerrado.
O alarme ocorre quando o atual canal encerra antes do canal dependente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desativar o 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK) ou instalar o WAITE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16949 A correspondência entre a marca do canal %1 e do canal %2 é inválida.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Identificação do canal

Definições: Este canal define um marcador WAIT com outros canais que, por sua vez, não possuem nenhuma relação com este marcador WAIT.
O marcador WAIT deste canal não possui uma contra-peça explícita no outro canal, isto é, os canais não esperam uns pelos outros.
==
Exemplo
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5) WAITM(99,5,7)
Os marcadores Wait no canal 3 e 5 esperam um pelo outro e o canal 7 espera apenas pelo canal 5. Com isso o canal 7 pode continuar, até que o 5 e o 7 alcancem o marcador Wait, mas o canal 3 ainda está bastante a frente do marcador Wait.
Com a continuação, o canal 7 apaga seu marcador Wait. Alcançando-se novamente o marcador 99, o comportamento não poderá ser mais precisamente definido.
==

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Mencionar todos canais em cada marca Wait em que deverão ser sincronizados ou suprimir o alarme com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 23.
==
Solução de exemplo - A:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7)
==
Solução de exemplo - B:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)
WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
==
Solução de exemplo - C:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16950 [Canal %1:] Busca com bloco de parada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Alarme de aviso.
A localização não foi realizada no bloco de interrupção, mas ela é colocada pouco antes. Este assim chamado "Bloco de parada" é gerado pelo comando de programa de peça IPTRLOCK, ou definido implicitamente via MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK. O objetivo disso é que não seja realizada nenhuma localização em áreas críticas de programa (p. ex. fresamento de engrenagens). O alarme mostra como localizar em um outro bloco ao invés do bloco anteriormente interrompido. Este comportamento é desejável e o alarme somente serve de aviso.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK e comando de linguagem IPTRLOCK

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16951 [Canal %1:] Localização na secção protegida do programa

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Com os comandos de linguagem IPTRLOCK e IPTRUNLOCK o programador de peças pode identificar uma secção protegida do programa de peça. Cada localização nesta secção do programa é confirmada com este alarme 16951. Com outras palavras: Ao aparecer o alarme, o usuário iniciou uma localização (tipo Serupro) e o destino de busca está em uma área não própria de localização! Uma área protegida de localização também pode ser definida implicitamente com o dado de máquina MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK.
Nota:
O alarme somente pode ser gerado se a simulação for encerrada durante a localização. O alarme não pode ser dado imediatamente com o início da localização.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK e comando de linguagem IPTRLOCK

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16952 [Canal %1:] Códido de start do programa não permitido. MDA está ativo.

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: NCK está atualmente executando uma Asup no modo MDA. Neste momento o comando de programa de peça "Start" mão é permitido para outro canal. Atenção: Se for iniciada uma Asup em JOG, então a NCK pode passar internamente para MDA, se a NCK estiver antes em MDA e não em RESET. Observação: Sem este alarme sempre seria iniciado o buffer do MDA do outro canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Dispare o ASUP em AUTO ou AUTO->JOG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16953 [Canal %1:] Eixo escravo %2 procura não permitida, eixo mestre %3 não está no eixo/fuso conectado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo escravo, número do fuso
%3 = Nome do eixo mestre, número do fuso mestre

Definições: Atualmente, o alarme ocorre somente com a ação SERUPRO. SERUPRO representa pesquisa em teste de programa.
SERUPRO é possível somente com um acoplamento, se a desabilitação de eixo/fuso ocorrer nos eixos mestres este alarme pode ocorrer.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Desabilite o eixo / spindle mestre

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16954 [Canal %1:] Bloco %2 parada programada na área stop-delay proibida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em uma área de programa (área de demora de parada) isso é posto entre parênteses com DELAYFSTON e DELAYFSTOF, um comando foi usado causando a parada do comando. Nenhum outro comando diferente de G4 é permitido para parar o programa, mesmo que brevemente. Uma parada temporizada pode ser também definida por MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16955 [Canal %1:] Parada atrasada na área stop-delay

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Em uma área de programa (área de demora de parada) isso é posto entre parênteses com DELAYFSTON e DELAYFSTOF, um evento foi detectado causando uma parada. Essa parada temporizada e executada após DELAYFSTOF. A parada temporizada também pode ser definida por MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

16956 [Canal %1:] Programa %2 não pode ser iniciado devido ao bloqueio de partida global.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = (Caminho com nome de programa)

Definições: O programa selecionado neste canal não pode ser iniciado, pois foi feito o "Bloqueio global de partida".
Nota:
O PI "_N_STRTLK" define o "Bloqueio global de partida" e o PI "_N_STRTUL" cancela novamente o "Bloqueio global de partida"
O alarme é ativado com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Apague o "Bloqueio de partida global" e reinicialize.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16957 [Canal %1:] Área Stop-Delay está suprimida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: A área de programa (área Stop-Delay), que está marcada pelo DELAYFSTON e DELAYFSTOF, não pôde ser ativada. Com isso cada parada atua imediatamente e não será atrasada!
Isto sempre ocorre quando paramos dentro de uma área Stop-Delay, isto é, o processo de frenagem inicia antes da área de Stop-Delay e finaliza nela.
Quando entramos da área Stop-Delay com a chave de avanço em 0, então a área Stop-Delay também não pode ser ativada
Exemplo: um G4 antes da área Stop-Delay permite ao usuário diminuir a chave de avanço até 0 e a próxima área Stop-Delay começa então com a chave de avanço em 0 e ocorrerá a situação de alarme descrita.
MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 7 somente ativa este alarme quando definido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16959 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante a procura de bloco na simulação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante a procura na simulação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aguardar o fim da procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16960 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar o fim da execução da área de programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16961 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante o controle de sintaxe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante o controle de sintaxe.
Observação: O controle de sintaxe é operado através dos seguintes serviços PI:
_N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar pelo fim do controle de sintaxe, ou
cancelar o controle de sintaxe com Reset, ou
cancelar o controle de sintaxe com PI _N_CHKABO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16962 [Canal %1:] Tempo de processamento do NCK foi reduzido, partida não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O tempo de processamento disponível do NCK baixou, por isso que as partidas são bloqueadas. A capacidade do processador é insuficiente para uma execução suave de programa. O tempo de processamento do NCK pode ter baixado pela HMI devido à uma simulação de programa de peça.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar a conclusão da simulação ou pressionar RESET em um canal qualquer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16963 [Canal %1:] Inicialização da ASUB declinada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Uma ASUB externa, iniciou de um estado de programa CANCELADO, foi declinada pelos seguintes motivos:
- Bit 0 não está setado em MD11602 $MN_ASUP_START_MASK
- A prioridade da ASUB está configurada muito baixa ou MD11604 $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL foi ajustado muito alto

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o dado de máquina ou alterar a prioridade da ASUB à ser executada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16964 [Canal %1:] Execução de blocos init não foi completamente finalizada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Blocos Init são processados durante a inicialização; eles asseguram que o controle seja inicializado corretamente. O alarme é disparado caso o processamento não pode ser finalizado corretamente (geralmente devido à alarmes que ainda estão pendentes).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar alarmes pendentes.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

16965 [canal %1:] A inicialização SAFE.SPF não foi finalizada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O alarme é disparado caso o programa de safety /N_CST_DIR/N_SAFE_SPF precisa ser executado durante a inicialização e não se completou após quatro vezes o tempo especificado em MD $MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT. Isto pode causado pelo SAFE.SPF ter levado muito tempo para ser executado. O número do canal indica qual canal está causando o problema.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
NC Stop com o alarme.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar o MD $MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16966 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante a Retração JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A função (2° parâmetro) não deve ser ativado durante a Retração Jog.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Finalize a Retração JOG pelo Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16967 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> enquanto se prepara as áreas de proteção não-permitidas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A função (2° parâmetro) não deve ser ativado enquanto as áreas de proteção, que são ativadas utilizando PI _N_PROT_A estão sendo preparadas.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Espere até que PI _N_PROT_A tenha sido finalizado ou cancele PI com RESET.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17000 [Canal %1:] Bloco %2 número máximo de símbolos ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo de símbolos estabelecido pelo dado da máquina MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL foi ultrapassado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Alterar os dados de máquina;
- Reduzir o número de símbolos (variáveis, subprogramas, parâmetros)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17001 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória disponível para dados de ferramenta ou de magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número das seguintes grandezas de dados de ferramenta/magazine no NC é dado por dados de máquina:
- Número de ferramentas + número de blocos de dados de retificação: MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL
- Número de corretores: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
Ferramentas, blocos de dados de retificação, corretores podem ser utilizados independentemente do gerenciamento de ferramentas.
A memória para os seguintes dados somente está disponível se o bit correspondente no MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK estiver definido.
- Número de blocos de dados de monitoração: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Número de magazines: MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE

- Número de alojamentos de magazine: MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
A seguinte grandeza é determinada pela configuração de software: Número de blocos de dados de distância do magazine: P2 permite 32 destes blocos de dados de distância.
Definição:
- 'Blocos de dados de retificação': podem ser definidos dados de retificação para uma ferramenta do tipo 400 até 499. Este tipo de bloco de dados também define a memória planejada para um corretor.
- 'Blocos de dados de monitoração': cada corretor de uma ferramenta pode ser complementado por dados de monitoração.
- Se ocorrer o alarme durante a gravação de um parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR, então deve-se verificar se os dados de máquina MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foram corretamente ajustados.
O MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.
O MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais intermediários diferentes podem ser nomeados no Index2.
Caso uma multitool é gerada ou seus alojamentos, o alarme indica que deverão ser geradas mais multitools que o permitido em MD18083 $MN_MM_NUM_MULTITOOL ou, caso o alarme ocorra quando os alojamentos de multitools estiverem sendo gerados, é porque devem ser gerados mais alojamentos que o permitido através de MD18085 $MN_MM_NUM_MULTITOOL_LOCATIONS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Alterar os dados de máquina;
- Alterar o programa NC; ou seja, reduzir o número de itens relacionados a variável que causou o erro

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17010 [Canal %1:] Bloco %2 não há mais memória disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando executando/lendo arquivos da memória principal ativa verificou-se que não há memória livre suficiente (p.ex., para arrays grandes multidimencionais ou na criação de memória de correção de ferramentas).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Reduzir os campos ou disponibilizar mais memória para o sistema de arquivos para chamadas de subrotinas, correções de ferramenta e variáveis de usuário (dados de máquina MM_...).
Veja em /FB/, S7 Configuração de memórias

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17018 [Canal %1:] Bloco %2 Valor incorreto para parâmetro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do parâmetro

Definições: Ao parâmetro indicado é atribuído um valor incorreto.
Para o parâmetro $P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM
são permitidos somente os valores
=1 para sistema de coordenadas da peça
=3 para sistema ajustável do ponto zero.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Atribuir outro valor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17020 [Canal %1:] Bloco %2 primeiro índice de array inválido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:
Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 1º índice de campo inválido.
Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).
Módulo I/O PROFIBUS:
Foi utilizado um índice de campo Slot / I/O inválido durante a leitura e gravação dos dados.
Causa:
1.: Índice de campo Slot / I/O >= número máx. disponível de campos Slot / I/O.
2.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi configurado.
3.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi habilitado para variável de sistema.
Vale o seguinte: Se aparecer o alarme durante a gravação de um parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR, então deve-se verificar se o MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC foi ajustado corretamente
O MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.
Caso seja programado um número MT, o valor deve coincidir com um valor pré-definido de T ou de magazine.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a especificação dos elementos dos campos na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida. Se uma SPL está sendo utilizada em Safety Integrated, o índice de campo via dados opcionais pode estar sujeito a restrições adicionais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17030 [Canal %1:] Bloco %2 segundo índice de array inválido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:
Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 2º índice de campo inválido.
Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).
Módulo I/O PROFIBUS:
Foi feita uma tentativa de leitura e gravação de dados fora dos limites de campo Slot / I/O do campo indicado.
Vale o seguinte: Se ocorrer o alarme durante a gravação de um dos parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR, então deve-se verificar se o MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foi corretamente ajustado.
O $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais de memória temporária diferentes podem ser nomeados no Index2.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17035 [Canal %1:] Bloco %2 índice de array 3 não permitido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 3º índice de campo inválido.
Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17040 [Canal %1:] Bloco %2 índice de eixo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um acesso de leitura ou escrita em uma variável axial, na qual o nome do eixo não se pode ser claramente representado em um eixo da máquina.
Exemplo:
Escrita em um dado de máquina específico de eixo
$MA_... [X]= ...; mas o eixo geométrico X não seria representável num eixo da máquina; devido a uma transformação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a transformação antes de introduzir os dados axiais (comando: TRAFOOF) ou empregar o nome do eixo da máquina como índice do eixo

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17050 [Canal %1:] Bloco %2 valor ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um valor que excede a faixa de valor ou um valor-limite de uma variável ou de um item dos dados da usinagem foi programado.
Por exemplo: em uma variável de série (por exemplo GLUD ou LUD), uma série precisa ser escrita que exceda o comprimento da série acordado na definição da variável.
- Se um valor ilegal for escrito na ferramenta ou na variável de gestão de magazine (por exemplo número de ponta ilegal em $TC_DPCE[x,y] ou número de localização do magazine ilegal em $TC_MDP2[x,y])
- Um valor ilegal é para ser escrito em $P_USEKT ou $A_DPB_OUT[x,y]
- Um valor ilegal é para ser escrito nos dados da usinagem (por exemplo MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0)
- Ao acessar um elemento de frame individual, outro componente de frame diferente de TRANS, ROT, SCALE ou MIRROR foi endereçado na função CSCALE foi determinado por um fator de escala negativo.
Um número de multitool foi programado que se depara com um número T previamente definido ou um número magazine previamente definido.
Ao programar DELMLOWNER, o comando não pode ser programado como número T de uma ferramenta que é parte de uma multitool.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Endereçar os componentes de frame apenas com os comandos para tal previstas; programar o fator da escala nos limites de 0,000 01 a 999,999 99.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17052 [canal %1:] Bloco %2; valor/valor de parâmetro do tipo STRING não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um valor programado do tipo STRING está em uso.
Por exemplo: o nome de um novo Multitool já está sendo empregado em outro Multitool, ferramenta ou magazine.
- o nome de uma nova ferramenta já foi especificado para outra ferramenta de mesmo número duplo ou para um Multitool.
- o nome de um novo magazine já foi empregado em um Multitool.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O valor programado do tipo STRING não é permitido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17055 [Canal %1:] Bloco %2 variável GUD não encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A variável GUD necessária, não foi encontrada no procedimento MEACALC, durante um acesso de leitura ou de escrita.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar se todos os GUDs para MEACALC foram criados.
DEF CHAN INT _MVAR, _OVI[11]
DEF CHAN REAL _OVR[32], _EV[20], _MV[20], _SPEED[4], _SM_R[10], _ISP[3]
DEF NCK REAL _TP[3,10], _WP[3,11], _KB[3,7], _CM[8], _MFS[6]
DEF NCK BOOL _CBIT[16]
DEF NCK INT _CVAL[4].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17060 [Canal %1:] Bloco %2 Array de dados exigido demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A capacidade máxima de memória de 8Kb disponível para um símbolo foi ultrapassada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a dimensão da array.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17070 [Canal %1:] Bloco %2 dado protegido contra escrita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma tentativa foi feita em escrever em uma variável protegida (por exemplo, uma variável de sistema). Safety Integrated: Variáveis de sistema do Safety só podem ser gravadas a partir do programa Safety-SPL.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado. Modificar o programa de peça.
Segurança Integrada:
- Apague os acessos por escrito para variáveis do sistema de segurança em programas de peça diferente do programa SPL de segurança
- Verifique a liberação da funcionalidade de segurança

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17071 [Canal %1:] Bloco %2 dados com proteção de leitura

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi feita uma tentativa para ler uma variável protegida contra leitura (p. ex. variável de sistema).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor configurar o direito de acesso correspondente ou modificar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17080 [Canal %1:] Bloco %2 %3 valor excede o limite inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = MD

Definições: Uma tentativa foi feita em programar dados de máquina com um valor menor que o limite inferior estabelecido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Determinar os limites de entrada do dado de da máquina e programar com valores dentro destes limites.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17090 [Canal %1:] Bloco %2 %3 valor excede o limite superior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = MD

Definições: Uma tentativa foi feita em programar dados de máquina com um valor maior que o limite superior estabelecido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Determinar os limites de entrada do dado de da máquina e programar com valores dentro destes limites.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17095 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de escrever em um dado de máquina com um valor inválido, p. ex. zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o valor atribuído, p.ex. por um valor, dentro da margem de valores, diferente de zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17100 [Canal %1:] Bloco %2 entrada digital/comparador n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Definições: Ocorreu uma tentativa de ler uma entrada digital n, através da variável de sistema $A_IN[n], que não foi ativada através do dado de máquina de NCK MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, ou ler uma entrada comparadora, através da variável de sistema $A_INCO[n], que pertence a um comparador não ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peça ou os dados de máquina de maneira correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17110 [Canal %1:] Bloco %2 saída digital n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Definições: Ocorreu uma tentativa de ler ou utilizar uma saída NCK digital (conector X 121) através da variável do sistema $A_OUT [n] com o índice [n] maior que o limite superior indicado no dado de máquina MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o índice [n] das variáveis do sistema $A_OUT [n] apenas entre 0 e o valor no dado de máquina MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17120 [Canal %1:] Bloco %2 entrada analógica n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Definições: Ocorreu uma tentativa de ler através da variável do sistema $A_INA[n] uma entrada analógica n, que não foi ativada pelo dado de máquina MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar adequadamente o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17130 [Canal %1:] Bloco %2 saída analógica n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Definições: Ocorreu uma tentativa de escrever ou ler através da variável do sistema $A_OUTA[n] uma saída analógica n, que não foi ativada pelo MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar adequadamente o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17140 [Canal %1:] Bloco %2 saída NCK %3 foi atribuída a uma função via dados de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Definições: A saída digital/analógica programada foi atribuída a uma função NC (por exemplo, cames SW)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Utilizar outra saída ou desativar a função NC concorrente através de DM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17150 [Canal %1:] Bloco %2 máximo de %3 saídas NCK programáveis no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número

Definições: Num bloco NC não pode ser programado mais do que o número indicado de saídas.
O número das saídas HW é determinado nos DM:
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS e
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma quantidade menor de saídas digitais/analógicas num bloco. O número máximo indicado aplica-se separadamente para saídas analógicas ou digitais. Se necessário programar eventualmente em dois blocos NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17160 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de, através das variáveis do sistema acessar o atual corretor de ferramenta:
$P_AD [n]: Conteúdo do parâmetro (n: 1 - 25)
$P_TOOL: Número D ativo (número de ângulos de corte)
$P_TOOLL [n]: Comprimento da ferramenta ativo (n: 1 - 3)
$P_TOOLR: Raio da ferramenta ativo
apesar de anteriormente não ter sido selecionada qualquer ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar ou ativar uma correção de ferramentas no programa de peças NC antes do emprego das variáveis do sistema.
Exemplo:
N100 G.. ... T5 D1 ... LF
Com os dados de máquina específicos de canal:
MD22550 $MC_TOOL_CHANGE_MODE
nova correção de ferramentas com função M
MD22560 $MC_TOOL_CHANGE_M_CODE
função M com troca de ferramentas
determina-se se a ativação de uma correção de ferramentas no bloco é efetuada com a palavra T ou se os novos valores de correção são apenas incluídos com a palavra M para a troca de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17170 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de símbolos definidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a inicialização os símbolos predefinidos não puderam ser lidos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17180 [Canal %1:] Bloco %2 Número D inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco mostrado, o acesso é feito para um número D que não é definido / disponivel

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique a chamada da ferramenta no Programa de peça:
- Número correto do corretor D programado ? Se nenhum número D é especificado com o comando de troca da ferramenta , então o número D colocado no dado de máquina MD20270 $MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT será ativado automaticamente. D1 como padrão .
- Parametros de ferramentas (Tipo de ferramenta ,comprimento,...) definido ? As dimensões do corretor da ferramenta deve ser colocado previamente através do painel de operação ou no arquivo de dados de ferramentas nno NCK.

Descrição das variáveis de sistema $TC_DPx[t, d] estão incluídas no arquivo de dados de ferramenta.
x ...Número do parâmetro de correção P
t ... Número de ferramenta associado T
d ... Número do corretor de ferramenta D

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17181 [Canal %1:] Bloco %2 n.º T = %3, n.º D = %4 não existe

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Número D

Definições: Foi programado um número D que o NC não conhece. Da forma padronizada, o número D refere-se ao número T indicado. Caso esteja ativa a função 'número D plano', T= 1 é enviado.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Caso o programa esteja incorreto, corrigir o erro por meio de bloco de correção e continuar o programa.
Caso falte o dado, carregar um dado para os valores T/D mencionados para NCK (através de HMI, com overstore) e continuar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17182 [Canal %1:] Bloco %2 número total de corretores inválido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de acessar a uma não definida correção total de ângulo de corte.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o acesso à memória de correção total via $TC_SCP*, $TC_ECP*, a seleção da correção total DLx, ou a seleção da ferramenta Ty, ou a seleção da correção Dz.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17183 [Canal %1:] Bloco %2 H não está presente em T no.=%3, D no.=%4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Número D

Definições: Todo número H (exceto H=0) deve ser posto em em uma unidade TO apenas uma vez. O corretor indicado já possuiu um número H. Se o número H for posto mais de uma vez, o dado MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 deve ser ativado (=1).

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
- Corrija o programa:
- Selecione um número H diferente

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17188 [Canal %1:] Número D %2 definido para ferramenta n.º T %3 e %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da correção D
%3 = Número T da primeira ferramenta
%4 = Número T da segunda ferramenta

Definições: O número D %2 mencionado, na unidade TO do canal %1, não é único. Os números T %3 e %4 mencionados têm, cada um, uma correção com o número %2. Com o gerenciamento de ferramentas ativo: Os números T mencionados fazem parte de grupos de ferramentas com nomes diferentes.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Assegurar que o número D dentro da unidade TO seja único.
Se a numeração única não for necessária para as operações subseqüentes, não utilise o comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17189 [Canal %1:] Número D %2 das ferramentas no magazine/local do magazine %3 e %4 negado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da correção D
%3 = Magazine/número do local da primeira ferramenta, '/' como separador
%4 = Magazine/número do local da segunda ferramenta, '/' como separador

Definições: O número D %2 mencionado, na unidade TO do canal %1, não é único. Os números T %3 e %4 mencionados têm, cada um, uma correção com o número %2.
Com o gerenciamento de ferramentas ativo:
Os números T mencionados fazem parte de grupos de ferramentas com nomes diferentes.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Assegurar que o número D dentro da unidade TO seja único, p.ex. renomeando o número D.
Se a numeração única não for necessária para as operações subseqüentes, não utilize o comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17190 [Canal %1:] Bloco %2 número T ilegal %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T

Definições: No bloco mostrado, o acesso é feito para uma ferramenta que não é definida / disponivel. A ferramenta foi nomeada como nome / número T, ou nome / número T duplo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a chamada da ferramenta no programa de peças NC:
- Foi programado o número de ferramenta T.. correto?
- Foram definidos os parâmetros de ferramenta P1 - P25? As dimensões do ângulo de corte da ferramenta têm de ter sido introduzidas através do painel de comando ou da interface V.24.
Descrição das variáveis do sistema $P_DP x [n, m]
n ...número de ferramentas T associado
m ...número de ângulos de corte D
x ...número de parâmetros P

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17191 [Canal %1:] Bloco %2 T= %3 não existe, programa %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número T ou identificador T
%4 = Nome do programa

Definições: Foi programado um identificador de ferramenta que a NCK não conhece.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Caso o ponteiro de programa esteja sobre um bloco NC que contém o identificador T mencionado: Programa incorreto - corrigir o erro via bloco de correção e continuar o programa. Bloco de dados ausente - criar um bloco de dados. Quer dizer, carregar um bloco dados com todos os números D definidos na NCK (via MMC, com overstore), e continuar com o programa.
Caso o ponteiro de programa esteja sobre um bloco NC que não contém o identificador T mencionado: O erro surgiu no programa já anteriormente, durante a programação de T, mas o alarme é emitido somente com a instrução da troca.
Programa incorreto - programado T5 em vez de T55 -, corrigir o bloco atual via bloco de correção; p.ex. se houver apenas M06 introduzido, pode-se corrigir o bloco em T55 M06. A linha incorreta T5 permanece no programa até que o mesmo seja interrompido com RESET ou fim de programa.
Em programas complexos com programação indireta pode ser que não seja possível corrigir o programa. Neste caso, pode atuar localmente com um bloco de overstore - como no exemplo com T55. Bloco de dados ausente - criar um bloco de dados. Quer dizer, carregar um bloco dados com todos os números D definidos na NCK (via MMC, com overstore), programar com overstore T, e continuar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17192 [Unidade TO %1:] Ferramenta com nome inválido para '%2', número duplo %3. Não são possíveis mais ferramentas de reserva em '%4'

Parâmetros:
%1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número duplo
%4 = Identificador do grupo

Definições: A ferramenta com o identificador de ferramenta especificado, número duplo não pode aceitar o identificador de grupo.
Causa: A quantidade máxima de ferramentas de reserva permitida já foi definida. Pela alocação de nome será executada uma realocação da ferramenta em um grupo de ferramentas, em que a quantidade máxima de ferramentas de reserva para esta máquina seja ainda permitida.

Reação:
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar um número menor de ferramentas de reserva ou pedir ao fabricante de máquina uma outra configuração de quantidade máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17193 [Canal %1:] Bloco %2 a ferramenta ativa não está mais no número do porta-ferramenta/número do fuso %3, programa %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do porta-ferramenta, número do fuso
%4 = Nome do programa

Definições: A ferramenta do porta-ferramenta/fuso mencionado em que foi realizada a última troca de ferramentas como porta-ferramenta mestre ou fuso mestre, foi trocada.

Exemplo:
N10 SETHTH(1)
N20 T='Wz1' ; troca de ferramentas no porta-ferramenta mestre 1
N30 SETMTH(2)
N40 T1='Wz2' ; porta-ferramenta 1 é somente um porta-ferramenta secundário
A troca de ferramentas não causa uma desativação da correção.
N50 D5; nova ativação de correção. Atualmente não existe nenhuma ferramenta ativa que poderia estar relacionada ao D, isto é, o D5 está relacionado ao T no.=0 o que resulta na correção zero.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar o programa:
- Colocar o fuso desejado como fuso principal ou o porta-ferramenta desejado como porta-ferramenta mestre.
- Em seguida resetar os eventuais fuso principal ou porta-ferramenta mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17194 [Canal %1:] Bloco %2 não foi encontrada uma ferramenta apropriada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Ocorreu uma tentativa de acessar a uma ferramenta que não foi definida.
- A ferramenta especificada não permite qualquer acesso.
- Uma ferramenta com as propriedades desejadas não está disponível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o acesso à ferramenta:
- A parametrização do comando foi corretamente programada?
- As informações da ferramenta não indicam acesso negado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17195 [Canal %1:] bloco %2 número de porta ferramenta ilegal %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nº de dispositivo de fixação ferramenta

Definições: No bloco indicado, é acessado um porta ferramenta que não está denifido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a programação do porta ferramenta no programa de NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17200 [Canal %1:] Bloco %2 A deletação dos dados da ferramenta %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T

Definições: Ocorreu uma tentativa de apagar do programa de peças, os dados de uma ferramenta que se encontra em processamento. Os dados da ferramenta que estão envolvidas no processamento atual de usinagem não podem ser apagados. Isto se aplica não só à ferramenta pré-selecionada com T ou a que foi trocada , mas também às ferramentas para as quais está ativa a velocidade periférica de retificação constante ou monitoração da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o acesso à memória de correção da ferramenta mediante $TC_DP1[t,d] = 0 ou desativar a ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17202 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível apagar os dados do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de apagar dados de magazine os quais atualmente não são permitidos. Uma ferramenta que atualmente tem o status 'ferramenta em movimento' não pode ser apagada. Um adaptador de ferramenta, colocado atualmente em um lugar de magazine, não pode ser apagado. Um adaptador de ferramenta não pode ser apagado quando o dado de máquina MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER tem o valor -1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se falhar a tentativa de apagar um magazine
$TC_MAP1[m] = 0 ; apagar magazine com m=núm. do magazine
$TC_MAP1[0] = 0 ; apagar todas as magazines
$TC_MAP6[m] = 0 ; apagar magazine inclusive todas as ferramentas contidas no mesmo, deverá se assegurar que o magazine, no momento da chamada, não tenha o status: 'ferramenta em movimento'.
Se falhar a tentativa de apagar um adaptador de ferramenta
$TC_ADPTT[a] = -1 ; apagar o adaptador com o número a
$TC_ADPTT[0] = -1 ; apagar todos os adaptadores,
então, os dados associados com a posição/posições do magazine devem primeiro ser cancelados com: - com $TC_MPP7[m,p] = 0 ; m=n.º do magazine, p=n.º do local ao qual está atribuído o adaptador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17210 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível o acesso à variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A variável não pode ser lida / escrita diretamente a partir do programa de peças. É apenas permitida em ações síncronas de movimento.
Exemplo de variável:
$P_ACTID (quais os planos que estão ativos)
$AA_DTEPB (curso axial restante para movimento pendular)
$A_IN (teste de entrada)
Safety Integrated: Variáveis de sistema Safety PLC só podem ser lidas durante a fase da colocação em funcionamento de SPL

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17212 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: carregar a ferramenta manual %3, n.° duplo %2 no fuso/porta-ferramentas %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número Duplo
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).

Definições: Informação de que a ferramenta manual mencionada deve ser colocada, antes de continuar o programa, no porta-ferramenta/fuso indicado. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados são conhecidos ao NCK, mas não está atribuída a um lugar no magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.
A ferramenta manual específica também pode ser uma ferramenta em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser alterada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Assegurar a colocação da ferramenta manual mencionada no porta-ferramenta. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

17214 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: remover a ferramenta manual %3 do fuso/ porta-ferramenta %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).
%3 = Identificador da ferramenta

Definições: Informação de que a ferramenta manual mencionada deve ser retirada do porta-ferramenta/fuso indicado, antes de continuar o programa. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados são conhecidos ao NCK, mas não está atribuída a um lugar de magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.
A ferramenta manual específica deve ser uma ferramenta em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser removida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Assegurar a retirada da ferramenta manual mencionada do porta-ferramenta. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC. Trocas manuais de ferramentas podem ser utilizadas de forma eficiente apenas quando isto é correspondentemente suportado através do programa PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

17215 [Canal %1:] Gerenciador de ferramenta: Remover ferramenta manual %3 da memória %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do local de memória
%3 = Identificador da ferramenta

Definições: Indica que a ferramenta manual indicada deve ser removida do local de memória especificado antes do programa continuar. Uma ferramenta manual é uma ferramenta que os dados são conhecidos pelo NCK mas não foi atribuído a um local do magazine, e não está completamente acessível ao NCK para troca de ferramenta automática, ou na maior parte dos casos, também à máquina.
A ferramenta manual indicada também pode ser incluída em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser removida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Certifique-se que a ferramenta manual indicada é removida do alojamento de memória. O alarme é eliminado automaticamente após a confirmação do comando OFF da troca de ferramenta. Ferramentas manuais podem apenas ser utilizadas com eficiência caso tenha suporte do programa de PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

17216 [Canal %1:] Retirar a ferramenta manual do porta-ferramenta %4 e carregar a ferramenta manual %3 %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número Duplo
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).

Definições: Informação de que, antes de continuar o programa, a ferramenta manual mencionada deve ser colocada no porta-ferramenta/fuso indicado e que a ferramenta manual, que se encontra ali, deve ser retirada. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados a NCK conhece, mas não está atribuída a um lugar de magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Assegurar a troca das ferramentas manuais. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC. Trocas manuais de ferramentas podem ser utilizadas de forma eficiente apenas quando isto é correspondentemente suportado através do programa PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

17218 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta %3 não pode ser tornar uma ferramenta manual

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador da ferramenta

Definições: A ferramenta especificada tem um local dedicado e/ou um local foi reservado para esta ferramenta no magazine atual. Por isso, ela não pode se tornar uma ferramenta manual.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
- Corrigir o programa de NC
- Utilizar a programação de "DELRMRES" para verificar que não há referência ao alojamento do magazine atual.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17220 [Canal %1:] Bloco %2 a ferramenta não está disponível

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Esse alarme ocorre caso um número T, nome ou nome e número duplo de ferramenta é utilizado em uma tentativa de acessar uma ferramenta que ainda não foi definida, (ex: quando as ferramentas tiverem que ser colocadas em locais do magazine, através da programação $TC_MPP6 = "toolNo"). Isso só pode acontecer quando a posição do magazine e a ferramenta, determinada por "toolNo", já tiverem sido definidas.
Uma ferramenta que não existe pode também ser uma multitool (uma multitool é tratada como uma ferramenta).

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17224 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta T/D= %3 - tipo da ferramenta %4 não permitida

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = T no. / D no. incorretos
%4 = Tipo de ferramenta incorreta

Definições:
Nesta instalação não é possível selecionar correções de ferramenta para
as ferramentas do tipo de ferramenta mencionado.
A variedade de tipos de ferramentas pode ser limitada tanto pelo
fabricante da máquina como também ser reduzida em modelos de comando individuais.
Utilizar somente ferramentas dos tipos de ferramenta permitidos nesta instalação
Verificar se ocorreu um erro na definição da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o programa de NC ou corrija os dados da ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17230 [Canal %1:] Bloco %2 número duplo já foi atribuído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de escrever um número duplo de uma ferramenta, existindo já uma outra ferramenta (outro número T) com o mesmo número duplo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17240 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de alterar dados de ferramenta que iria mais tarde destruir a consistência dos dados ou conduzir a uma definição discrepante.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17250 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de alterar dados do magazine que iria mais tarde destruir a consistência dos dados ou conduzir a uma definição discrepante.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17260 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida de local do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme soa quando é feita uma tentativa para mudar a localização do magazine que deve subsequentemente danificar a consistência de dados irreparavelmente ou conduzir a uma definição de conflito.
Exemplo: Se o parâmetro $TC_MPP1 (= tipo de localização) é escrito com 'spindle/toolholder location',
isso pode causar conflito com o MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS limitante.
Então, a solução é - se permitido pelo modelo de controle - aumentar o valor do MD18075
$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS
ou corrigir a definição do magazine.
Uma ferramenta não pode ser simultaneamente:
- Carregada em duas localizações diferentes do magazine.
- Uma parte de uma multitool e na localização do magazine.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17262 [Canal %1:] Bloco %2 operação ilegal com adaptador de ferramentas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa em definir ou cancelar a parametrização de um adaptador de ferramentas com referência a uma posição no magazine e esta posição do magazine já tem um outro adaptador e/ou a ferramenta está colocada no adaptador ou quando se estiver cancelando a parametrização, uma ferramenta ainda se encontra na posição. Se o dado de máquina MD18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR tem o valor 1, adaptadores não podem ser gerados por uma operação de escrita a um adaptador que não tenha sido ainda definido. Enquanto este dado de máquina contiver o valor 1, será somente possível introduzir dados aos adaptadores que já tenham sido (automaticamente) parametrizados a uma posição no magazine.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Atribuir no máximo um adaptador a uma posição no magazine.
- A posição do magazine não deve conter uma ferramenta.
- Dado de máquina MD18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR com valor -1: se um alarme ocorrer quando se estiver escrevendo um dos parâmetros de sistema $TC_ADPTx(x=1,2,3,T), a operação de escrita deve ser modificada de tal maneira que somente dados de adaptador que já tenham sido associados com uma posição do magazine sejam escritos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17270 [Canal %1:] Bloco %2 chamada-por-referência: variável ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os dados de máquina e a variável do sistema não podem ser transmitidos como parâmetro de chamada-por-referência.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças: atribua o valor do dado de máquina ou da variável do sistema a uma variável local de programa e transfira-as como parâmetro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17500 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não é um eixo de indexação

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições:
Foi programada uma posição para eixo de indexação com os comandos CIC, CAC ou CDC para um eixo que não foi definido como eixo de indexação por dados de máquina.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Retirar a instrução de programação para posições de eixo de indexação (CIC, CAC, CDC) do programa de peças NC ou explicar o eixo em questão como eixo de indexação.
Declaração de eixo de indexação:
MD30500: $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (parametrização de eixo de indexação)
O eixo torna-se um eixo de indexação se no DM indicado houver uma atribuição a uma tabela de posição de indexação. São possíveis 2 tabelas (valor de entrada 1 ou 2).
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (número de posições para 1º/2º eixo de indexação)
Valor standard: 0 Valor máximo: 60
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n]
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n]
(posições do 1º eixo de indexação) São introduzidas as posições absolutas dos eixos. (o tamanho da lista é definido no MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1).

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17501 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth ativado

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições:
Está ativada a funcionalidade ' sistema Hirth' para o eixo de indexação, por isso, este eixo pode ir somente para posições de indexação, um outro posicionamento do eixo não é possível.

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Corrigir programa de peças
Corrigir a chamada para FC16 ou FC18
Desselecionar o dado de máquina MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE

Continuação do programa:
Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17502 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth - parada retardada

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições:
Está ativada a funcionalidade 'sistema Hirth' para o eixo de indexação e o override foi posto em 0, ou está ativa uma outra condição de parada (p.ex. sinal de interface VDI). Visto que pode ser parado só em posições de indexação, move-se o eixo para a próxima posição de indexação possível. O alarme é exibido até que esta posição seja atingida ou tenha sido desativada a condição de parada.

Reação:
Visualização de alarme.

Correção: Aguardar até que a próxima posição de indexação possível seja atingida, ou colocar override > 0 ou desativar a outra condição de parada.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17503 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth e eixo não referenciado

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: Está ativada a funcionalidade 'sistema Hirth' para o eixo de indexação e o eixo deve ser posicionado, apesar de ele não estar referenciado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Referenciar o eixo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17505 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo de indexação %4 com sistema de dentes Hirth está ativo

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Definições: Está ativada a funcionalidade ' sistema Hirth' para o eixo de indexação, por isso, este eixo pode ir somente para posições de indexação, um outro posicionamento do eixo não é possível.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Corrigir programa de peças
Corrigir a chamada para FC16 ou FC18
Desselecionar o dado de máquina MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17510 [Canal %1:] Bloco %2 indice inválido para eixo de indexação %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O índice programado para o eixo de indexação encontra-se fora da área da tabela de posições.
Exemplo:
Executar um posicionamento em absoluto para a posição 56ª na tabela atribuída pelos dados de máquina específico de eixo MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB, com o 1º eixo de posicionamento, no entanto, com apenas 40 posições definidas (MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40).
N100 G.. U=CAC (56)
Ou, com distâncias equidistantes, o índice programado é menor ou igual a 0.
Ou, ocorreu uma tentativa de deslocamento, com um movimento MOV, a uma posição fora da área permitida.

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a posição do eixo de indexação no programa de peças NC de acordo com o tamanho da tabela de posições atual, ou completar a tabela de posições com o valor desejado e ajustar o comprimento da lista.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17600 [Canal %1:] Bloco %2 preset não é possível em eixo transformado %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo indicado está envolvido na transformação atual. Isso significa que não é possível configurar o valor de memória real (preset) para esse eixo.
Exemplo:
Eixo A deveria ser configurado para o novo valor real A100 na posição absoluta A300.
:
N100 G90 G00 A=300
N101 PRESETON A=100

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Evitar presset de valor atual para eixos que estejam envolvidos em uma transformação, ou desativar a transformação com o comando TRAFOOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17601 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o Preset no eixo %4 não é possível

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Uma definição de valor real (Preset) para este eixo não será possível, pois o eixo encontra-se em movimento, ou o eixo está envolvido em uma transformação.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Evitar a definição de valores reais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17605 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 transformação ativa: proíbe a rotação do container de eixos

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo/fuso programado está ativo numa transformação, por isso a rotação do container de eixos não é possível.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peça. Desligar a transformação para este eixo/fuso antes da rotação do container de eixos ou executar a rotação do container de eixos posteriormente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17610 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 envolvido na transformação, ação não executável

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo está envolvido na transformação ativa. Por isso que ele não pode executar a ação solicitada, deslocamento como eixo de posicionamento, liberação para troca de eixo.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a transformação primeiro com TRAFOOF ou remover a ação do bloco do programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17620 [Canal %1:] Bloco %2 aproximação do ponto fixo para o eixo transformado %3 não é possível

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: No bloco indicado foi programado um eixo para a aproximação do ponto fixo (G75) , que está envolvido na transformação ativa. Nesse sentido não se realiza a aproximação do ponto fixo!

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar a instrução G75 do bloco do programa de peças ou desativar primeiro a transformação com TRAFOOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17630 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível referenciamento para eixo transformado %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: No bloco indicado foi programado um eixo para a aproximação do ponto de referência (G74), que está envolvido na transformação ativa. Nesse sentido não se realiza a aproximação do ponto de referência!

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar do bloco do programa de peças a instrução G74 ou os eixos de máquina envolvidos na transformação ou desativar primeiro a transformação com TRAFOOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17640 [Canal %1:] Bloco %2 fuso não pode ser usado como o eixo transformado %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo programado para o modo do fuso está envolvido na transformação atual como eixo geométrico. Isso não é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desligar primeiro a transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17650 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de máquina %3 não programável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo de máquina não pode ser utilizado com a transformação ativa. A função pode ser programada, possivelmente, também num outro sistema de coordenadas. A posição de retrocesso, p.ex., pode ser indicada, se necessário, também no sistema de coordenadas BCS ou WCS. Para escolher o sistema de coordenadas serve o respectivo identificador de eixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desligar a transformação ou utilizar um outro sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17800 [Canal %1:] Bloco %2 ponto final programado ilegal para a limite-fixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número de posição n indicado com a palavra-chave FP=n não é permitido. Através do dado de máquina específico de eixo MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[n] podem ser definidas diretamente duas (2) posições de eixo absolutas como pontos fixos.
Ou devem ser usados os números de posição 3 e/ou 4, então o dado de máquina MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS deve ser definido de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a palavra-chave FP com os pontos fixos de máquina 1 ou 2.
Exemplo:
Aproximar o ponto fixo 2 com os eixos de máquina X1 e Z2.
N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0
Ou: Adaptar o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS e, se necessário, o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17810 [Canal %1:] Eixo %2 não está referenciado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: Para o eixo foi ativada uma função em JOG, p. ex. aproximação de ponto fixo, JOG até a posição, JOG em círculos, e o eixo não está referenciado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Referenciar eixo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17811 [Canal %1:] Aproximação de ponto fixo em JOG não é possível para o eixo %2, causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Definições: É requisitada uma 'Aproximação de ponto fixo em JOG' para um eixo que não permite isso, porque:
Causa 1: O eixo participa da transformação ativa.
Causa 2: O eixo é um eixo-escravo de um acoplamento ativo.
Com isso a aproximação de ponto fixo não é executada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desselecionar a aproximação de ponto fixo em JOG ou desativar primeiro a transformação com TRAFOFF, ou cancelar o acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17812 [Canal %1:] Eixo %2 Aproximação de ponto fixo em JOG: Ponto fixo %3 alterado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de ponto fixo

Definições: A 'Aproximação de ponto fixo em JOG' está ativa para o eixo e um outro ponto fixo foi selecionado ou a aproximação de ponto fixo foi desativada. O movimento de aproximação é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17813 [Canal %1:] Eixo %2 Aproximação de ponto fixo em JOG e movimento de correção ativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A 'Aproximação de ponto fixo em JOG' está ativa para o eixo e ao mesmo tempo é interpolado um movimento de correção, p. ex. um offset de sincronização $AA_OFF.
A posição do ponto fixo selecionado não é alcançada se os valores de correção forem alterados durante o movimento de deslocamento.
O ponto de destino será: "Posição do ponto fixo + alteração do valor de correção".
O alcance do ponto fixo será garantido quando o movimento de deslocamento for reiniciado depois de ser alterado o valor de correção.
(p. ex. deslocamento incremental onde o movimento de deslocamento tem uma parada intermediária).
Motivo:
O atual valor de correção é considerado através da nova partida do movimento.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17814 [Canal %1:] Eixo %2 Posição de ponto fixo indisponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Canal %1 Eixo %2 Posição de ponto fixo indisponível

Definições: Para o ponto fixo selecionado em modo de operação JOG através do PLC não existe nenhuma posição de ponto fixo disponível, veja o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Adaptar o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS e o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[], se necessário.
Desselecionar a aproximação de ponto fixo ou selecionar um ponto fixo válido e reiniciar o movimento em JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17815 Eixo de indexação %1 Ponto fixo %2 diferente da posição de indexação

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Índice de campo do dado da máquina

Definições: O eixo é um eixo de indexação referenciado e o ponto fixo número %2 a ser aproximado em modo JOG (definido no MD30600 $MA_FIX_POINT_POS) não está de acordo com uma posição de indexação. Em modo de operação JOG, aproximar os eixos de indexação até as posições de indexação.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Adaptar o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[] ou as posições de indexação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17820 [Canal %1:] JOG até a posição não é possível para o eixo %2, causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Definições: É requisitado um 'JOG até a posição' para um eixo que não permite isso, porque:
Causa 1: O eixo participa da transformação ativa.
Causa 2: O eixo é um eixo-escravo de um acoplamento ativo.
Com isso o JOG até a posição não é executado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desselecionar o 'JOG até a posição' ou desativar primeiro a transformação com TRAFOFF, ou cancelar o acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17821 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição e movimento de correção ativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O 'JOG até a posição' está ativo para o eixo e ao mesmo tempo é interpolado um movimento de correção, p. ex. um offset de sincronização $AA_OFF.
A posição do dado de ajuste SD43320 $SA_JOG_POSITION não será alcançada se os valores de correção forem alterados durante o movimento de deslocamento.
O ponto de destino será: "Posição JOG + alteração do valor de correção".
O alcance da posição SD43320 $SA_JOG_POSITION será garantido quando o movimento de deslocamento for reiniciado depois de ser alterado o valor de correção.
(p. ex. deslocamento incremental onde o movimento de deslocamento tem uma parada intermediária).
Motivo:
O atual valor de correção é considerado através da nova partida do movimento.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17822 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição: Posição alterada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um movimento de eixo está ativo com 'JOG até a posição' para o eixo e a posição, isto é, o conteúdo do dado de ajuste SD43320 $SA_JOG_POSITION foi alterado. O movimento de aproximação é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17823 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição desativado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um movimento de eixo está ativo com 'JOG até a posição' para o eixo e o 'JOG até a posição' foi desativado. O movimento de aproximação é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17825 Eixo de indexação %1 $SA_JOG_POSITION diferente da posição de indexação

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O eixo é um eixo de indexação referenciado e em modo de operação JOG está ativado o "JOG até a posição" e o SD43320 $SA_JOG_POSITION não coincide com uma posição de indexação. Em modo de operação JOG, aproximar os eixos de indexação até as posições de indexação.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Adaptar o SD43320 $SA_JOG_POSITION ou as posições de indexação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17830 [Canal %1:] O JOG em um círculo foi ativado e o eixo %2 requisitado não é um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A função JOG em círculos foi ativada, mas um eixo necessário não foi definido como eixo geométrico.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o eixo como eixo geométrico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17831 [Canal %1:] JOG em um círculo não é possível, causa: %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Causa

Definições: Apesar de a função JOG em círculos ter sido ativada, ela não foi ativada em razão de:
1. As posições atuais dos eixos envolvidos estavam fora do círculo parcial selecionado.
2. As posições atuais dos eixos envolvidos, com o círculo parcial selecionado e a correção ativa do raio de ferramenta, estão muito próximas do centro do círculo.
3. As posições atuais dos eixos envolvidos, com a correção do raio de ferramenta ativa, estavam muito próximas do círculo de limite durante a usinagem interna.
4. As posições atuais dos eixos envolvidos, com a correção do raio de ferramenta ativa, estavam muito próximas do círculo de limite durante a usinagem externa.
5. As posições atuais dos eixos envolvidos na usinagem interna estão fora do círculo definido.
6; As posições atuais dos eixos envolvidos na usinagem externa estão fora do círculo definido.
10. Uma rotação está ativa no plano atual, ou seja, o plano atual inclinado no espaço. Atualmente, este não tem suporte.
20. A retratação JOG está ativa. Este modo não é suportado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o eixo como eixo geométrico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17833 [Canal %1:] JOG em um círculo está ativo e JOG em círculos está desativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um movimento circular está ativo e o 'JOG em círculos' foi desativado. O movimento circular é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reativar 'JOG em círculos' e iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17900 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo %4 não é nenhum eixo de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Definições: O contexto do bloco exige neste local um eixo de máquina. É o caso de:
- G74 (comando de referenciamento)
- G75 (aproximar-se de um ponto fixo)
Se for utilizado um denominador de eixo geométrico ou de eixo auxiliar, este tem que ser também admitido como denominador de eixo de máquina. (MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilizar o denominador de eixo de máquina na programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18000 [Canal %1:] Bloco %2 definição incorreta zona de proteção global %3 código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção global
%4 = Código do erro

Definições: A definição da área de proteção está com falha. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida.
10: Utilizado código G modal incorreto para a definição da área de proteção.
11: Descrição de contorno com erros e Frame ativado.
12: Erros restantes e não especificados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar a definição da área de proteção, controlar o MD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18001 [Canal %1:] Bloco %2 definição incorreta para zona de proteção específica de canal %3 código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção específica de canal
%4 = Código do erro

Definições: A definição da área de proteção está com falha. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.

5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida.
10: Utilizado código G modal incorreto para a definição da área de proteção.
11: Descrição de contorno com erros e Frame ativado.
12: Erros restantes e não especificados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar a definição da área de proteção, controlar o MD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18002 [Canal %1:] Bloco %2 zona de proteção global %3 não pode ser ativada, erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção global
%4 = Código do erro

Definições: Ocorreu um erro na ativação da área de proteção. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida ou o número de elementos de contorno <2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA
10: Erro na estrutura interna das áreas de proteção.
11: Erros restantes e não especificados.
12: O número máximo de áreas de proteção ativas simultaneamente foi ultrapassado (dado de máquina específico de canal).
13,14: O elemento de contorno para áreas de proteção não pode ser criado.
15,16: Memória insuficiente para as áreas de proteção.
17: Memória insuficiente para elementos de contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Se o alarme for emitido na inicialização (2o. parâmetro: "INIT" ao invés do número de bloco), "Canal não está pronto para operar" será acionado.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
1. Reduzir o número de áreas de proteção ativas simultaneamente (MD).
2. Alterar o programa de peça:
- Deletar outras áreas de proteção.
- Parada de pré-processamento
Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SN_PA_... da área de proteção indicada. Em seguida, executar uma nova partida a quente. Se o dado com erro não pode ser identificado, então a ativação imediata da área de proteção pode ser removida e as variáveis de sistema da área de proteção podem ser gravadas novamente com a ajuda do NPROTDEF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

Se o alarme ocorrer durante a execução de um programa de NC, o bloco atual pode ser alterado. Deste modo, os parâmetros NPROT podem também ser ajustados. Entretanto, se houver um erro na definição da zona de proteção, o programa NC deve se abortado e a definição deve ser corrigida sob NPROTDEF.
Se o alarme ocorrer na inicialização do controle, as variáveis de sistema $SN_PA_... devem ser corrigidas para as zonas de proteção especificadas. Isto pode ser feito carregando um arquivo Initial.ini que inclua os dados relevantes corrigidos. Se, na sequência, uma reinicialização for executada, o alarme será removido se os dados forem consistentes.

18003 [Canal %1:] Block%2 zona de proteção do NCK %3 não pode ser ativada. Código erro %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção específica de canal
%4 = Código do erro

Definições:
Ocorreu um erro na ativação da área de proteção. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida ou o número de elementos de contorno <2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA.
10: Erro na estrutura interna das áreas de proteção.
11: Erros restantes e não especificados.
12: O número máximo de áreas de proteção ativas simultaneamente foi ultrapassado (dado de máquina específico de canal).
13,14: O elemento de contorno para áreas de proteção não pode ser criado.
15,16: Memória insuficiente para as áreas de proteção.
17: Memória insuficiente para elementos de contorno.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Se o alarme for emitido na inicialização (2o. parâmetro: "INIT" ao invés do número de bloco), "Canal não está pronto para operar" será acionado.

Correção:
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
1. Reduzir o número de áreas de proteção ativas simultaneamente (MD).
2. Alterar o programa de peça:
- Deletar outras áreas de proteção.
- Parada de pré-processamento
Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SC_PA_... da área de proteção indicada. Em seguida, executar uma nova partida a quente. Se o dado com erro não pode ser identificado, então a ativação imediata da área de proteção pode ser removida e as variáveis de sistema da área de proteção podem ser gravadas novamente com a ajuda do CPROTDEF.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.
Se o alarme surgir durante o processamento do programa NC, o bloco atual pode ser modificado. Desse modo também podem ser adaptados os parâmetros do CPROT. Porém, se o erro estiver na definição da área de proteção, o programa NC deve ser interrompido e executada a correção da definição no CPROTDEF.
Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SC_PA_... da área de proteção indicada. Isto pode ser feito com o download do arquivo Initial.ini que contém o dado corrigido correspondente. Se depois disso for executada novamente uma partida a quente, então o alarme estará eliminado, isto se os dados estiverem consistentes.

18004 [Canal %1:] Bloco %2 a orientação da zona de proteção referente à peça %3 não corresponde à orientação da zona de proteção ref. à ferramenta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção referente à peça

Definições: A orientação da zona de proteção referente à peça e a orientação da zona de proteção referente à ferramenta são diferentes. Em caso de número negativo da zona de proteção, trata-se de uma zona de proteção do NCK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar a definição da zona de proteção ou não ativar ao mesmo tempo zonas de proteção de orientação diferentes.
- Verificar os dados de máquina e, caso seja necessário, alterar a definição da zona de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18005 [Canal %1:] Bloco %2 erro grave na definição da zona de proteção global %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Definições: A definição da zona de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento. Isto também se aplica a tudo o que foi ativado implicitamente, como, P.ex., G74, M30, M17.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18006 [Canal %1:] Bloco %2 erro grave na definição da zona de proteção específica de canal %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Definições: A definição da zona de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento. Isto também se aplica a tudo o que foi ativado implicitamente, como, P.ex., G74, M30, M17.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18100 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Até o presente momento apenas os seguintes valores são válidos:
0: 'Desativar o deslocamento para limite-fixo'
1:'Selecionar o deslocamento para limite-fixo'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18101 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXST

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Até o presente momento a área válida se limita em 0.0 - 100.0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18102 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXSW

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Até o presente momento apenas são válidos os números positivos, inclusive zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18200 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: parada de procura de bloco não permitida com definição CTABDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Instruções de programa que causam uma parada de pré-processamento não devem ser inseridas dentro da definição de uma tabela de curvas. A variável de sistema $P_CTABDEF permite consultar se está ativa uma definição de tabela.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Colocar o bloco entre parênteses com 'IF NOT ($P_CTABDEF) ... ENDIF' ou eliminar a instrução que causa a parada de pré-processamento. A seguir, reiniciar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18201 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: tabela %3 não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Procurou-se utilizar uma tabela de curvas cujo número de tabela não é conhecido no sistema.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o número de tabela na instrução de programa ou definir a tabela de curvas com o número de tabela desejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18202 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: instrução CTABEND ilegal sem CTABDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A instrução CTABEND, que é utilizada para determinar a definição, está sendo programada, sem que se antes disso tenha iniciada uma definição de tabelas de curvas com CTABDEF, ou as instruções CTABDEF e CTABEND não foram programadas no mesmo nível de programa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Eliminar o comando CTABEND do programa ou inserir na respectiva posição no programa a instrução CTABDEF (..). As instruções CTABDEF e CTABEND devem ser programadas no mesmo nível de programa (programa principal ou subprograma). Reiniciar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18203 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curva: instrução CTABDEF fora CTABDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No programa, a instrução CTABDEF que inicia a definição da tabela de curvas, programado com a definição da tabela da curva. Isso não é permitido, a tabela de curva atual deve ser completada com CTABEND primeiramente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Remova o comando CTABEND do programa ou insira a instrução CTABDEF(..) no local correspondente do programa. As instruções CTABDEF e CTABEND devem ser programadas no mesmo nível de programa (programa principal ou subrotina). Reinicialize o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18204 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curva: instrução SUPA não está contida dentro CTABDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Código G SUPA não é permitido na definição de uma tabela de curva, isso pára o processo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Remova o código SUPA da definição da tabela de curva. Se possível use o código G53 ou G153.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18205 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a tabela de curvas %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número da tabela de curvas

Definições: Procurou-se utilizar uma tabela de curvas cujo número de tabela não é conhecido no sistema.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o número de tabela na instrução de programa ou definir a tabela de curvas com o número de tabela desejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18300 [Canal %1:] Bloco %2 frame: translação fina não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A atribuição de uma translação fina a um Frame ajustável ou ao Frame base não é possível, porque o MD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS não é igual a 1.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa ou colocar o MDMD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS em 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18310 [Canal %1:] Bloco %2 frame: rotação não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Rotações não são possíveis em frames globais da NCU.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18311 [Canal %1:] Bloco %2 frame: instrução não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Leitura ou gravação de um frame não existente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18312 [Canal %1:] Bloco %2 frame: translação fina não foi configurada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com G58 e G59 deverá ser configurado o deslocamento fino.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Altere dado de máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18313 [Canal %1:] Bloco %2 frame: comutação de eixos geométricos não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A alteração de parâmetros de eixos geométricos não é permitida porque o frame atual contém rotações.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça ou ajustar um outro modo através de MD10602 $MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18314 [Canal %1:] Bloco %2 frame: conflito de tipo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O encadeamento de frames globais e de frames específicos de canal não é possível. O alarme surgirá também se se programar um frame global com um identificador de eixo de canal e para este eixo de canal não houver qualquer eixo de máquina nesta NCU. Frames específicos de canal não podem ser programados com identificadores de eixo de máquina se para este eixo de máquina não houver qualquer eixo de canal correspondente nesta NCU.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18400 [Canal %1:] Bloco %2 impossível comutar o idioma:%3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa

Definições: A comutação de idioma para uma linguagem NC externa não é possível pela razão indicada. Possíveis causas (ver parâmetro 3):
dados de máquina com valores incorretos
transformação ativa

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de proceder a uma comutação de idioma, eliminar a causa mencionada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20000 [Canal %1:] Eixo %2 came de referência não foi atingido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Após o início da aproximação do ponto de referência o flanco ascendente do came redutor tem que ser atingido dentro da distância determinada no MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST (fase 1 do referenciamento). (Este erro ocorre apenas com encoders incrementais).

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Por favor, informar a área de service autorizada.
Existem 3 causas possíveis para o erro:
1. O MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST contém um valor muito pequeno.
Determinar a distância máxima possível desde o início do referenciamento até ao came de referência e comparar com o valor no MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST, aumentar eventualmente o MD.
2. O sinal do came não está sendo recebido pelo módulo de entrada do PLC.
Acionar manualmente o micro de referência e verificar o sinal de entrada na interface NC/PLC (Caminho: Micro! Conector! Cabo! Entrada PLC! Programa de PLC).
3. O micro de referência não é acionado pelo came.
Verificar a distância vertical entre o micro de referência e o came.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20001 [Canal %1:] Eixo %2 sinal do came ausente

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: No começo da fase 2 do referenciamento o sinal do came redutor já não está disponível.

A fase 2 do referenciamento começa quando o eixo pára, após a desaceleração, sobre o came de referência. O eixo parte então em sentido contrário para selecionar a marca zero seguinte do sistema de medição deixando o came de referência ou reaproximando dele novamente (flanco positivo/negativo).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar se o curso de frenagem a partir da velocidade de aproximação é maior do que o came do ponto de referência - neste caso o eixo somente poderá parar atrás do came. Utilizar cames mais compridos ou reduzir a velocidade de aproximação no dado de máquina MD34020 $MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM.
Se o eixo parou sobre o came, deve-se verificar se o sinal DB31, ... DBX12.7 (retardo da aproximação do ponto de referência) está na interface do NCK.
- Hardware: Rompimento de fio? Curto-circuito?
- Software: Programa de usuário?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20002 [Canal %1:] Eixo %2 marca de referência não encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A marca zero de HW do encoder incremental ou a marca zero de reposição do encoder absoluto não está dentro de um trecho definido.
A fase 2 da aproximação do ponto de referência finaliza quando a marca zero do encoder for identificada, depois dos flancos crescentes/descrescentes do sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX12.7 (retardo da aproximação do ponto de referência) darem a partida do trigger. O percurso máximo entre a partida do trigger e a marca zero que segue é definido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
A monitoração evita que um sinal de marca zero seja ultrapassado e que o próximo seja avaliado como sinal de ponto de referência! (Ajuste incorreto de cames ou retardo muito grande através do programa de usuário PLC).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar o ajuste do came e assegurar a existência de uma distância suficiente entre a extremidade do came e o sinal de marca zero seguinte. O percurso tem que ser maior do que a distância que o eixo pode percorrer durante um ciclo de PLC.
Aumentar o dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, não selecionar porém qualquer valor maior que a distância entre 2 marcas zero. Isso iria eventualmente desligar a monitoração!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20003 [Canal %1:] Eixo %2 Erro no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Em um sistema de medição com marcas de referência com distância codificada, a distância entre duas marcas adjacentes foi detectada ser maior que o dobro da distância definida no dado de máquina MD34300 $MA_ENC_REFP_MARKER_DIST. O comando envia o alarme somente após ter sido executado uma 2ª tentativa, em sentido contrário, com metade da velocidade de deslocamento, e com a constatação de que a distância é novamente muito grande.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Determinar a distância entre 2 marcas de referência ímpares (intervalo de marcas de referência). Este valor (nas réguas Heidenhain é de 20,00 mm) tem que ser introduzido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.

Verificar a trilha de referência da régua, inclusive da eletrônica, para a avaliação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20004 [Canal %1:] Eixo %2 falta marca de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Em um sistema de medição com comprimento de distância codificada não foram encontradas 2 marcas de referência dentro da distância de busca determinada (MD específico de eixo: MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST).
Em réguas com distância codificada não é necessário qualquer came redutor (no entanto, um came presente será avaliado). A tecla convencional de direção determina o sentido da busca.
A distância de busca MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, dentro da qual se espera encontrar 2 marcas de referência, é feito a contagem desde o início.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Determinar a distância entre 2 marcas de referência ímpares (intervalo de marcas de referência). Este valor (nas réguas Heidenhain é de 20,00 mm) tem que ser introduzido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Verificar a trilha de referência da régua, inclusive da eletrônica, para a avaliação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20005 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência foi cancelada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O referenciamento não pôde ser concluído para todos os eixos especificados (p. ex. cancelamento através da falta de habilitação do controlador, mudança de sistemas de medição, liberação da tecla de sentido, entre outros.).
O alarme também pode ocorrer em sistemas de medição codificados por distâncias se o dado de máquina MD34000 $MA_REFP_CAM_IS_ACTIV for definido com o valor 1 (cames de referência) e uma das condições mencionadas na solução for cumprida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar as possibilidades de cancelamento:
- Falta habilitação do controlador: Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação do controlador)
- Mudança de sistemas de medição: Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição da posição 1/2)
- Falta tecla de deslocamento + ou - : Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/Menos)
- Controle de avanço = 0
- Bloqueio de avanço está ativo
- Parada exata não alcançada durante o MD36020 $MA_POSITIONING_TIME

Os eixos que estão envolvidos no referenciamento específico de canal são definidos no dado de máquina específico de eixo MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR:
Valor Significado
-1: nenhum referenciamento específico de canal, NC-Start sem referenciamento.
0: nenhum referenciamento específico de canal, NC-Start com referenciamento.
1-8: referenciamento específico de canal. O número especificado corresponde à seqüência de referenciamento (quando todos os eixos alcançarem o ponto de referência com o conteúdo 1, os eixos são iniciados com o conteúdo 2 e assim por diante).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20006 [Canal %1:] Eixo %2 velocidade lenta de referenciamento não foi atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Na fase 2 da aproximação do ponto de referência (esperar pela marca zero) foi alcançado o fim do came, mas a velocidade da aproximação do ponto de referência não estava dentro da janela de tolerância. (isto é possível se o eixo já estava no fim do came logo no começo da aproximação do ponto de referência. Com isso a fase 1 é tida como concluída e não será realizada a inicialização).
A fase 2 é interrompida (desta vez antes do came) e a aproximação do ponto de referência é iniciado automaticamente mais uma vez com a fase 1. Se a velocidade de aproximação também não é alcançada na 2ª tentativa, ocorre o cancelamento definitivo do referenciamento e haverá a exibição de um alarme.
Velocidade de aproximação: MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER
Tolerância de velocidade: MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Reduzir o MD para a velocidade de aproximação MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER e/ou aumentar o MD para a tolerância da velocidade MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20007 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência requer 2 sistemas de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com a definição do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 são necessários 2 transdutores!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Alterar o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou instalar e configurar o segundo transdutor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20008 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência necessita de um segundo sistema de medição referenciado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com a definição do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 são necessários 2 transdutores!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou referenciar o 2º transdutor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20050 [Canal %1:] Eixo %2 modo nônio ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Os eixos não podem ser posicionados convencionalmente através das teclas de posicionamento, porque o posicionamento está sendo efetuado via encoder manual.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Decidir se o eixo deve ser deslocado através das teclas de sentido ou através da manivela eletrônica. Finalizar o deslocamento com manivela e, se necessário, anular o curso axial restante (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.2 (anular curso restante/Reset de fuso)).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20051 [Canal %1:] Eixo %2 posicionamento por nônio não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Os eixos já estão sendo posicionados através das teclas de direção, portanto o posicionamento pelo nônio já não é possível.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Decidir se o eixo deverá ser posicionado através das teclas de direção ou através do encoder manual.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20052 [Canal %1:] Eixo %2 está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo deve estar transversal ao eixo de usinagem em modo JOG pelas teclas de sentido no painel de controle da usinagem. No entanto, isso não é possível devido:
1. A existência de um eixo geométrico deslocado (pela interface do canal específico DB21-30 DBX12.6 / 12.7 (teclas de deslocamento -/+) ou DB21-30 DBX16.6 / 16.7 (Traversing keys -/+) ou DB21-30 DBX20.6 / 20.7 (teclas de deslocamento -/+)) ou
2. Já estar deslocado como um eixo de usinagem (pela interface de eixo específico DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (Teclas Trocas plus/negativo) ou
3. Um frame é válido para um sistema de coordenadas rotacionadas e outro eixo geométrico envolvido já está deslocado no modo JOG pelas teclas de direção.
4. Uma parte de um movimento de retração (submodo JOG-Retração) não pode ser deslocada como um eixo de usinagem.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Parar o deslocamento através da interface específica de canal ou de eixo ou parar os outros eixos de geometria.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20053 [Canal %1:] Eixo %2 DRF, FTOCON, deslocamento de origem externo não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo está sendo posicionado em um modo (p.ex., referenciamento) que não permite qualquer sobreposição de interpolação complementar.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que o eixo tenha atingido a sua posição de referência ou interromper a aproximação dos pontos de referência e iniciar novamente o DRF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20054 [Canal %1:] Eixo %2 índice incorreto para eixo de indexação em JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: 1. O eixo de indexação indicado deverá ser posicionado de forma incremental no modo JOG (para 1 posição de indexação). No entanto, não há mais nenhuma posição de indexação na direção selecionada.
2.O eixo encontra-se na última posição de indexação. No modo incremental foi atingido o limite da área de trabalho ou o limite de fim de curso por software sem que exista uma posição de indexação onde se possa parar.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir (completar) a lista das posições de indexação através dos dados de máquina
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2
ou redefinir os valores para o limite da área de trabalho ou o limite de fim de curso por software.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20055 [Canal %1:] Fuso principal inexistente em modo JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O eixo indicado deverá ser posicionado como eixo de máquina, no modo JOG, com avanço por rotação, mas no entanto, não foi definido qualquer fuso principal a partir do qual o número real de rotações pudesse ser retirado.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Caso o avanço por rotação também deva estar ativo no modo de operação JOG, tem que ser declarado um fuso principal através do dado de máquina específico de canal MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Depois deve-se abrir uma tela na área de PARÂMETROS do comando com as sofkeys 'DADOS DE AJUSTE' e 'DADOS JOG', onde se deve selecionar a função G G95. O avanço JOG pode então ser introduzido em [mm/U]. (Se for programado 0 mm/U como avanço JOG, o comando toma o valor de velocidade do MD específico de eixo MD32040 $MA_JOG_REV_VELO ou no caso de avanço rápido MD32050 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).
O avanço por rotação no modo JOG é desativado, ao mesmo tempo que se muda a função G de G95 para G94.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20056 [Canal %1:] Eixo %2 não é possível avanço por rotação devido ao eixo/fuso %3 estar parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deverá ser posicionado um eixo em modo JOG com avanço por rotação, no entanto, o fuso/eixo do qual deve ser derivado o valor do avanço está parado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Colocar em movimento o fuso/eixo do qual deve ser derivado o valor do avanço.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20057 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de rotação do eixo/fuso %3 é menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programado para um eixo/fuso um avanço por rotação, mas não foi programada qualquer velocidade ou o valor programado é menor que ou igual a zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Corrigir o programa de peça ou,
- Especificar o valor correto do avanço para eixos PLC, na interface VDI,
- Para eixos de oscilação, estabelecer o avanço no dado de ajuste SD43740 $SA_OSCILL_VELO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20058 [Canal %1:] Eixo %2 avanço por rotação: ilegal fonte de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um eixo/fuso está para ser movimentado em avanço por rotação. O eixo/fuso de referência definido no SD 43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE refere-se a si próprio. O acoplamento resultante não pode ser efetivado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A referencia eixo/fuso deve ser modificada de acordo no SD 43300.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20059 [Canal %1:] Eixo %2 já está ativo devido a %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Definições: O eixo (eixo de máquina, eixo geométrico ou eixo de orientação) está para ser deslocado no modo de operação "Automático&Jog" (veja MD10735 $MN_JOG_MODE_MASK) utilizando as teclas de direção ou o nônio. Isto não é possível, porque (veja parâmetro 3):
1. o eixo está ativo como fuso de rotação
2. o eixo é um eixo de PLC
3. o eixo está ativo como eixo recíproco assíncrono
4. o eixo está ativo como eixo comando
5. o eixo está ativo como eixo escravo.
6. o quadro se aplica para rotação do sistema de coordenas e um eixo envolvido no movimento requerido do eixo geométrico não está disponível para isso.
7. uma rotação de eixo container foi ativada via link da NCU
Nota: Este alarme identifica um eixo incapaz de se mover em JOG, mas que tenha recebido um comando. Neste caso, a NCK não procederá de acordo com "JOG interno".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aguarde o deslocamento do eixo ou aborte com cancelamento de distância a percorrer ou RESET.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20060 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser posicionado como eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: O eixo não está no momento na condição de 'Eixo geométrico'. Não pode portanto ser posicionado em modo JOG como eixo geométrico.
Se na tela de 'Posição' estiver presente a abreviatura WKS (sistema de coordenadas referido a peça), apenas os eixos geométricos podem ser posicionados através das teclas de direção! Se por outro lado estiver presente a abreviatura MKS (Sistema de coordenadas referido à máquina) todos os eixos de máquina podem ser posicionados através das teclas de direção do painel de comando.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os passos de operação para saber se de fato os eixos geométricos deverão ser posicionados, do contrário, comutar para eixos de máquina via tecla 'WKS/MKS' no painel de comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20061 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser posicionado como eixo de orientação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: O eixo não é um eixo de orientação e não pode ser, por esse motivo, posicionado como eixo de orientação no modo JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Configure o eixo como eixo de orientação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20062 [Canal %1:] Eixo %2 está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo indicado já é deslocado como eixo de máquina. Por isso que não pode ser operado como eixo geométrico.
O deslocamento de um eixo pode ser realizado em modo JOG através de 2 interfaces diferentes.
1. como eixo geométrico: através da interface específica de canal DB21-30 DBX12.6 / 12.7 (teclas de deslocamento -/+)
2. como eixo de máquina: através da interface específica de eixo DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/ Menos)
Com o painel standard de comando da máquina não é possível operar simultaneamente um eixo como eixo de máquina e eixo geométrico!

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não iniciar o movimento como eixo geométrico até que o movimento de posicionamento como eixo de máquina tenha sido concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20063 [Canal %1:] Eixo %2 movimentação de eixos de orientação sem transformação não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Procurou-se posicionar um eixo de orientação no modo JOG sem transformação de orientação ativa.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ligar a transformação de orientação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20064 [Canal %1:] Eixo %2 Não é permitida a seleção de vários eixos com ângulo de cone ativo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com o ângulo de cone ativo, em um determinado momento, somente pode ser deslocado um eixo geométrico no modo de operação JOG através de teclas de deslocamento. Um deslocamento simultâneo de um eixo geométrico também não é permitido como eixo de máquina.

Reação: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Partida do eixo geométrico somente quando o movimento de deslocamento do outro eixo geométrico ou eixo de máquina for concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20065 [Canal %1:] Fuso mestre não definido para os eixos de geometria no modo de operação JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O eixo indicado deve ser deslocado como eixo de geometria no modo de operação JOG, com avanço rotativo, mas não há nenhum fuso mestre definido onde o número de rotações real pode ser obtido.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se o avanço de rotação também deverá estar ativo no modo de operação JOG, então deverá ser declarado um fuso-mestre através do dado de máquina MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND específico de canal. Depois deverá ser aberta uma tela na área de operação "PARÂMETROS" com as softkeys "DADOS DE AJUSTE" e "DADOS JOG" onde é selecionada a função G95. O avanço JOG pode ser especificado em [mm/rot.]. (Se for especificado 0 mm/rot. para o avanço JOG, o comando incorpora o valor do dado de máquina MD32050 $MA_JOG_REV_VELO específico de eixo ou na sobreposição de avanço rápido MD32040 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).
O avanço de rotação é desativado no modo JOG quando a função G95 é passada para G94.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20070 [Canal %1:] Eixo %2 limite de fim de curso por software %3 posição final programada %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = "1+" ou "1-" para chaves fim de curso de software 1, "2+" or "2-" para chaves fim de curso de software 2,
%4 = Posição final programada

Definições: O eixo é deslocado como um eixo de posicionamento concorrente pelo PLC para a posição limite. A posição de destino está atrás do respectivo fim de curso de software. Não há deslocamento.
Com uma mensagem adicional ao alarme 20140, o eixo e deslocado como um eixo de comando.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Especificar uma posição de destino menor. Modificar o MD de fim de curso por software. Se necessário, ativar outros fins de curso de software. Recue o eixo via JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20071 [Canal %1:] Eixo %2 limite da área de trabalho %3 posição final %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição final programada

Definições: O eixo indicado é movimentado como "eixo de posicionamento concorrente" para a posição programada e é invadida a respectiva limitação de área de trabalho ativa do eixo. Não ocorre nenhum deslocamento.
Como mensagem adicional ao alarme 20140 o eixo é deslocado como eixo de comando.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Especificar uma posição de destino menor.
- Desativar limitação da área de trabalho.
- Ajuste a limitação da área de trabalho diferentemente.
- Recue o eixo em JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20072 [Canal %1:] Eixo %2 não é um eixo de indexação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: O eixo indicado é operado como 'eixo de posicionamento concorrente'. A sua posição desejada foi parametrizada no FC INDEX-AXIS como número de posição de indexação, porém o eixo não é um eixo de indexação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Utilizar o FC EIXO-POS para eixos lineares e circulares ou declarar o eixo como eixo de indexação. Dados de máquina correspondentes para declaração de eixo de indexação:
MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20073 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser reposicionado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: O eixo de posicionamento concorrente não pode ser posicionado, uma vez que já foi reiniciado através da interface VDI e ainda está ativo. Não se realiza qualquer movimento de reposicionamento, o movimento ativado pela interface VDI permanece sem ser influenciado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20074 [Canal %1:] Eixo %2 posição incorreta de indexação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para um eixo de posicionamento concorrente que foi declarado como eixo de indexação foi indicado pelo PLC um n.º de ponto que não está disponível na tabela.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o número do eixo de indexação pré-definido pelo PLC e, se necessário, corrigir. Caso o número de eixo de indexação não estiver de acordo e o alarme esteja baseado em uma tabela de posições de indexação ajustada de forma muito curta, então deve-se controlar os dados de máquina para declaração de eixo de indexação:
MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20075 [Canal %1:] Eixo %2 oscilação não é possível no momento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: O eixo não pode no momento executar qualquer movimento de oscilação, porque ele já se encontra em processo de posicionamento, p.ex., no modo JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Terminar o outro movimento de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20076 [Canal %1:] Eixo %2 alteração do modo de operação não é possível durante movimento de oscilação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: O eixo está executando um movimento oscilatório. A alteração do modo de operação não é possível, porque a oscilação não é permitida no modo selecionado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Não ativar uma alteração de modo desse tipo. Deixar que o PLC controle o eixo e no programa de intertravamento, assegurar-se que o eixo termine o movimento oscilatório antes de uma alteração de modo de operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20077 [Canal %1:] Eixo %2 posição programada %4 situa-se além do limite de fim de curso de software %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição de destino

Definições: O eixo está sendo operado como eixo de oscilação e a posição final (posição de inversão ou posição final) situa-se além do respectivo limite de fim de curso por software. O eixo não foi movimentado.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar uma posição final mais próxima.
Alterar o MD de limite de fim de curso por SW.
Ativar eventualmente outro limite de fim de curso do SW.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20078 [Canal %1:] Eixo %2 posição programada %4 situa-se além do limite da área de trabalho %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição de destino

Definições: O eixo está sendo operado como eixo de oscilação e a posição final (posição de inversão ou posição final) situa-se além do respectivo limite da área de trabalho. O eixo não movimentou.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Indicar uma posição final menor.
Desativar a demarcação do campo de ação.
Regular de outro modo a demarcação do campo de ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20079 [Canal %1:] Eixo %2 Percurso de oscilação %3 <= 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Comprimento

Definições: O eixo está sendo posicionado como eixo de oscilação e a distância a percorrer é menor que ou igual a zero, p.ex., ambos os pontos de inversão encontram-se em posição idêntica, um ponto de inversão foi deslocado em sentido oposto ao sentido do pêndulo ultrapassando o outro ponto de inversão. Não ocorreu nenhum movimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Indicar a posição final correta (posição de inversão, posição final).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20080 [Canal %1:] Eixo %2 manivela eletrônica não foi parametrizada para correção de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: Não foi configurado nenhum nônio para o eixo indicado após a sobreposição de movimento pelo nônio ter sido iniciado, no modo automático. Se o identificador do eixo não estiver presente no alarme com sobreposição de velocidade ativa FD>0, significa que o primeiro eixo geométrico não foi definido no canal. Neste caso, o bloco é executado sem a interferência do nônio.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso se pretenda uma interferência do nônio nas trajetórias e deslocamentos do eixo, será necessário ativar um nônio.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20081 [Canal %1:] Eixo %2 posição de frenagem não pode ser aceita como nova posição de reversão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: Na inversão externa de oscilação, a posição de frenagem não pode ser assumida como posição de inversão, pois está ativa uma alteração do ponto de inversão com a manivela ou tecla JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Cancele o sinal VDI "Troca do ponto de reversão" e o selecione novamente
- com "Reversão de reciprocação via fonte externa" ou
- alterando o ponto de reversão por meio do nônio ou
- alterando o ponto de reversão por meio da tecla JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20082 [Canal %1:] Eixo %2 limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas %3 posição final %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição final

Definições: O eixo indicado é operado como "eixo de posicionamento concorrente" e o respectivo limite de área de trabalho específico de coordenadas que está ativo do eixo foi violado. Não é executado nenhum deslocamento.
O eixo é deslocado como eixo de comando com uma mensagem adicional ao alarme 20140.

Reação: Visualização de alarme.

Correção:
- Especificar uma posição de destino menor.
- Desativar limitação da área de trabalho.
- Ajuste a limitação da área de trabalho diferentemente.
- Recue o eixo em JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20083 [Canal %1:] Eixo %2 A posição programada %4 está atrás do limite de área de trabalho específico de coordenadas %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição final

Definições: O eixo é deslocado como eixo de movimento alternado e a posição de destino (posição de inversão ou posição final) está atrás do respectivo limite de área de trabalho específico de coordenadas. Não é executado nenhum deslocamento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Indicar uma posição final menor.
Desativar a demarcação do campo de ação.
Regular de outro modo a demarcação do campo de ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20085 [Canal %1:] Nônio de contorno: direção de deslocamento ou sobrepassagem não permitida do início do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Deslocamento ao longo do percurso ocorre com o nônio de contorno no sentido contrário da direção de posicionamento programada e o ponto inicial da trajetória no começo de bloco foi atingido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Girar o nônio em sentido contrário.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20090 Eixo %1 ativação do limite fixado não é possível. Verificar a linha de programa e os

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: 1) A função "deslocamento para o limite fixo " foi programada com FXS[AX]=1, mas o eixo (ainda) não a contempla. Verificar o dado de máquina MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE. Esta função não está disponível para eixos gantry e eixos simulados.
2) Com a seleção, não foi programado nenhum movimento para o eixo AX. AX é um denominador de eixo de máquina.
3) É sempre necessário programar um movimento de deslocamento, no bloco de seleção, para o eixo/fuso para o qual a função "deslocamento para o limite fixo " foi ativado.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Verificar o tipo de eixo.
- Verificar MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE
- Falta um movimento de eixo no bloco de aproximação?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20091 Eixo %1 não atingiu o limite-fixo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ao tentar um deslocamento para um limite fixo, a posição final programada foi atingida ou o movimento de posicionamento foi interrompido. O alarme pode ser cancelado através do dado de máquina MD37050 $MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK.

O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Corrigir o programa de peças e a configuração:
- O bloco de posicionamento foi interrompido?
- Se a posição do eixo corresponder à posição final programada, deve-se corrigir a posição final.
- Se a posição final programada se encontrar na peça, tem que se verificar o critério de ativação.
- O desvio do contorno que conduz à ativação foi dimensionado com valor muito grande? O limite de torque foi dimensionado com valor muito elevado?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20092 Eixo %1 modo deslocamento para limite fixo ainda está ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Procurou-se mover o eixo enquanto ele se encontra no limite ou enquanto o cancelamento da função ainda não foi concluído.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar os seguintes pontos:
- O eixo no limite fixo também é comandado através de um movimento de posicionamento de eixos geométricos?
- Ocorreu uma seleção apesar do eixo se encontrar parado no limite?
- O processo de desativação foi interrompido com RESET?
- O PLC comutou os sinais de reconhecimento?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20093 Eixo %1 foi ativada a monitoração de parada, no ponto final do limite fixo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A posição do eixo encontra-se fora da janela de parada, desde a seleção efetuada.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Verificar os componentes mecânicos, ex. limitador danificado? A peça a ser segurada se soltou?

- A janela de posição para a monitoração de parada é muito pequena (MD37020 $MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF) (SD43520 $SA_FIXED_STOP_WINDOW). Valor padrão é de 1 mm em cada caso.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20094 Eixo %1 modo deslocamento para limite fixo foi interrompido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A função foi interrompida.Possíveis causas:
- Devido à ocorrência de um bloqueio de impulsos, o torque não pode ser mantido por mais tempo.
- O PLC removeu as confirmações.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Verifique se
- Há um bloqueio de impulsos vindo da fonte regenerativa ou do PLC?
- Foram cancelados os bits de confirmação pelo PLC, apesar da NCK não ter exigido qualquer desativação?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20095 Eixo %1 torque ilegal, torque atual %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Torque atual quando da seleção de teste de freio

Definições: O torque atual quando da seleção do teste de freio não pode ser mantido com esta parametrização.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a parametrização para a funcionalidade teste de freio:
- O torque fornecido para o contra-peso no dado de máquina do acionamento p1532 deve ser aproximadamente o mesmo que o torque atual de frenagem. O torque atual de frenagem é visualizado no texto de alarme.
- O torque ajustado para o teste de freio MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE deve ser maior que o torque de frenagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20096 Eixo %1 teste de freio falhou, inf. adicional %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Informação do erro baseado em $VA_FXS_INFO

Definições: O teste de freio detectou um problema. Em "informações adicionais" há maiores detalhes sobre as causas deste alarme. A explicação pode ser encontrada na documentação sobre a variável de sistema $VA_FXS_INFO
Informações Adicionais:
0: Nenhuma informação adicional está disponível.
1: O eixo não é de PLC nem eixo auxiliar.
2: Posição final encontrada, movimento completo.
3: Interrompido por um NC RESET (tecla reset).
4. Movido para fora da janela de monitoração.
5. Redução de torque rejeitada pelo acionamento.
6. O PLC cancelou as habilitações.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique as condições adicionais do teste de freio, veja "informações adicionais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20097 Eixo %1 direção incorreta de deslocamento para teste de freio

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Devido a direção de deslocamento selecionada, o teste de freio para o torque de carga atual é executado com um torque incorreto.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Execute o teste de freio para a outra direção de deslocamento.
- Ajustar o parâmetro de acionamento p1532 para o raio do peso atual. O alarme irá ocorrer apenas se o torque atual divergir do parâmetro p1532 mais de 7.5% do MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE quando o freio for liberado.
- Ativar a determinação automática do torque de carga no início do teste de freio via MD36968 $MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL, Bit 0 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20100 [Canal %1:] Configuração errada relativa à função de digitalização

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: - A função de digitalização espera a definição de três eixos geométricos no canal.
- Com a velocidade de transmissão disponível da posição atual e da velocidade desejada entre o NC e o aparelho de digitalização, o ciclo de interpolação deve ser ajustado a um mínimo de 5ms.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Defina três eixos geométricos para o canal de digitalização por meio de dados de máquina.
- Utilize um ciclo de interpolação maior que 5ms.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

20101 Estabelecimento duma conexão com o aparelho de digitalização impossível

Definições: A tentativa de sincronizar o link de comunicação com a unidade de digitalização e transmitir os parâmetros da máquina foi interrompida após ter sido ultrapassado o limite de tempo de espera indicado de 15 segundos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a comunicação com o unidade de digitalização (cabo RS422, tensão de alimentação) e se a unidade de digitalização está ligada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20102 [Canal %1:] Nenhuma transf.ou transf.inadmissível ativa durante digitalização

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Para a digitalização de 3+2 eixos considera-se que uma transformação cinemática esteja ativa. As transformações permitidas são a transformação de 5 eixos e o cabeçote orientável cardânico.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Antes de digitalizar, ativar a transformação permitida.
- Selecione modo de digitalização três-eixos, via dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20103 [Canal %1:] Módulo de digitalização não suporta digital. de 3+2 eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Pré-requisito para digitalização 3+2 eixos é que ambos a NCU e o módulo de digitalização tenham o modo 3+2.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Atualização de SW para módulo de digitalização.
- Selecione modo três-eixos para digitalização via dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20105 [Canal %1:] Eixos parados com aparelho de digitalização. Código de erro: %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Código de erro da unidade de digitalização

Definições: A unidade de digitalização identificou um erro na comunicação e comunicou ao NC.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Código de erro 1: verificar a conexão de cabos em direção a unidade de digitalização. Outros códigos de erro: vide manual da unidade de digitalização

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20106 A unidade de digitalização acionou a parada de emergência

Definições: A unidade de digitalização detectou um erro grave e acionou a parada de emergência. Causa: Veja a indicação na unidade de digitalização.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20108 Pacote de dados recebido de aparelho de digitalização. Códigos de erro %1, %2

Parâmetros: %1 = Código de erro do pacote cíclico
%2 = Código de erro fora da faixa do pacote

Definições: O pacote de dados recebido pela unidade de digitalização não pode ser interpretado.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Código de erro: 0, 0: verificar a conexão de cabos em direção ao NC. Outros códigos de erro: p.ex., cabeçalho incorreto, checksum incorreta (documento de desenvolvimento).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20109 Erro na comunicação de digitalização: código de estado do Com-IC: %1

Parâmetros: %1 = Byte de status

Definições: O circuito de comunicação serial com a unidade de digitalização comunica um erro de transmissão através do seu byte de status (erro de seleção, paridade, etc.).

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o cabo de conexão com a unidade de digitalização: em particular a blindagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20120 Eixo %1: excesso de relações definidas para compensação de erro cruzado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Compensação interpolada com tabelas. Para cada eixo, o número máximo de relações de compensação definidas não podem ser maior que a quantidade de eixos que existem no sistema. Com este alarme a compensação interpolada do eixo é automaticamente desligada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os parâmetros das tabelas $AN_CEC_OUTPUT_AXIS e corrigir e/ou desligar uma ou mais tabelas (SD41300 $SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20121 Eixo %1: Erro de configuração na tabela de compensação %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Tabela de compensação

Definições: Compensação interpolada com tabelas. Os valores da tabela indicada não são permitidos. Como variáveis do sistema são válidas $AN_CEC_MAX >= $AN_CEC_MIN e $AN_CEC_STEP != 0. Esta tabela é desligada automaticamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados característicos da tabela de compensação. Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a tabela ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20122 Tabela para compensação de erro cruzado %1:

Parâmetros: %1 = Tabela de compensação

Definições: Compensação interpolada com tabelas. A configuração dos eixos de entrada ou saída na tabela indicada não é permitida. Como variáveis do sistema são válidas $AN_CEC_INPUT_AXIS e $AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0. Esta tabela é desligada automaticamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir a parametrização de eixos na tabela de compensação. Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a tabela ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20123 Eixo %1 parametrização com diferentes eixos de saída na tabela para compensação de erro cruzado a ser multiplicado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Compensação interpolada com tabelas. As duas tabelas cujas saídas deverão ser multiplicadas umas pela outra têm diferentes eixos de saída configurados à elas. A compensação neste eixo automaticamente cancelada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados característicos das tabelas de compensação ($AN_CEC_OUTPUT_AXIS e $AN_CEC_MULT_BY_TABLE).
Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE) ou nas tabelas ($SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20124 Eixo %1 soma dos valores de compensação está sendo limitada

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A soma dos valores de compensação de todas as tabelas atribuídas ao eixo excedeu o valor limite MD32720$MA_CEC_MAX_SUM e teve que ser limitada. Como resultado podem ocorrer erros de contorno.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados característicos das tabelas de compensação que foram atribuídas ao eixo.
Verificar as curvas características nas tabelas ($AN_CEC).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20125 Eixo %1: variação muito rápida do valor de compensação

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O valor de compensação alterou-se mais rápido do que o que foi permitido em MD32730 $MA_CEC_MAX_VELO. Este teve que ser temporariamente limitado. O percurso faltante é recuperado posteriormente, no entanto, erros de contorno podem ter ocorrido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados característicos das tabelas de compensação que foram atribuídos ao eixo.
Verificar as curvas características nas tabelas ($AN_CEC). Possivelmente um dos eixos de entrada também se moveu mais rápido do que o previsto.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20130 [Canal %1:] Monitoração do túnel de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A ponta da ferramenta abandonou o túnel formado em volta do contorno programado, ou seja, a distância entre a ponta da ferramenta e o contorno programado foi maior que o indicado no MD21050 $MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verifique os seguintes pontos:
1. A máquina está trabalhando em ordem ? Isto é, o alarme não foi ativado devido a dificuldade de movimento do eixo, quebra de ferramenta ou colisão?
2. Se a máquina estiver em ordem, reduzir a velocidade ou melhorar os ajustes do acionamento.
3. Aumentar eventualmente o túnel e observar o erro via saída analógica para melhor determinar sua causa.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20138 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o deslocamento do eixo de comando %4 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Definições: Foi detectado um alarme de NC para o eixo de comando que deve ser deslocado a partir da ação síncrona.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20139 [Canal %1:] Bloco %2 movimento-ação síncrona: %3 marca inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: Ativar ou desativar uma marca em movimento de ação síncrona não é permitido.
Causas possíveis:
SETM(): Número máximo de marcas excedido; marca já foi ativada.
CLEARM(): A marca especificada não está dentro da faixa de valores permitida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: SETM(): utilize marcas dentro da faixa de valores; não ative marcas novamente.
CLEARM(): utilize marcas dentro da faixa de valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20140 [canal %1:] Deslocamento do eixo de comando %2; veja o alarme de NC %3, parâmetro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Alarme NC
%4 = Parâmetros adicionais

Definições: Um alarme de NC foi detectado para o eixo de comando, que deve ser posicionado a partir da ação síncrona. O alarme de NC é indicado por um alarme da MMC no 3.° parâmetro. Caso haja alguma informação adicional, será fornecida em um 4° parâmetro.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Veja informações de ajuda dos alarmes adicionais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20141 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo %4 possui um tipo de eixo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Definições: O comando solicitado não é permitido no atual status do eixo ou do fuso. O alarme ocorrerá no caso de comandos de eixos (POS, MOV), comandos para o fuso vindo de ações síncronas de movimento (M3/M4/M5, SPOS), movimento acoplado (TRAILON, TRAILOF) e acoplamento de valor de comando (LEADON, LEADOF).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Primeiro parar o eixo ou desativar o acoplamento, a seguir selecionar o novo status.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20142 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; eixo de comando %4: a rotação do contentor de eixos já se encontra liberada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Definições: A instrução de ação síncrona não é permitida para um fuso habilitado para a rotação do container de eixos. O alarme só ocorrerá se o fuso for passado para uma outra NCU.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Transmitir a instrução de ação síncrona antes da habilitação da rotação do container de eixos ou após o término da rotação (depende da aplicação).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20143 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo de comando %4 não pode ser iniciado, pois ele é controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Definições: Ocorreu uma tentativa de comandar um eixo por meio de uma ação síncrona modal ou não modal. Este comando não é possível porque o eixo está sendo controlado pelo PLC.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Finalizar o controle do eixo pelo PLC retornando seu controle para o canal, ou iniciar o controle do eixo por meio de uma ação síncrona estática.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20144 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o acesso à variável de sistema não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: Com a utilização de variáveis de sistema, é assumido que uma operação de leitura/escrita possa acessar aos dados necessários com êxito. Em caso de acessos a valores atuais de encoder ou entradas/saídas digitais o resultado depende da disponibilidade dos respectivos componentes de hardware. Se um acesso dentro das ações síncronas não fornecer qualquer valor válido, aparecerá o alarme 20144. Fora das ações síncronas o processo de leitura/escrita leva a uma parada do processamento do bloco até a aquisição dos valores. Na sequência o processamento de bloco é retomado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Antes de ler/escrever variáveis de sistema assegurar-se que é possível acessar os componentes de hardware necessários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20145 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 erro aritmético

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: No cálculo de uma expressão aritmética para uma ação síncrona de movimento ocorreu um estouro (p.ex. divisão por zero).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o termo incorreto da expressão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20146 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 excedeu-se nível de encadeamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: Para o cálculo de expressões aritméticas em ações síncronas de movimento utiliza-se uma pilha de operandos com tamanho fixamente ajustado. No caso de termos muito complexos pode ocorrer um estouro desta pilha.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o termo incorreto da expressão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20147 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o comando %4 não permite ser executado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Comando de programa

Definições: Um dos comandos de bloco da ação síncrona não é executável, p.ex. um reset na própria ação síncrona não é permitido.
Medição nível 2
- Versões especiais não permitem medições em uma ação síncrona
- MEASA foi programado dentro de uma ação síncrona
- Medição já está ativa
- Erro de programação (veja alarme 21701)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar a ação síncrona.
Medição nível 2
Execute a tarefa de medição a partir de um programa de NC primeiramente, para aumentar a capacidade de diagnóstico. Somente a inclua na ação síncrona quando não houver qualquer erro sendo indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20148 [Canal %1:] Bloco %2 Ação síncrona de movimento: %3 erro interno %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do erro

Definições: Um erro interno ocorreu durante um processamento de uma ação síncrona. O código de erro é enviado para auxílio ao diagnóstico. O código deve ser anotado e reportado ao fabricante da máquina.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar a ação síncrona.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20149 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 Índice %4 é ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Índice

Definições: Ao acessar uma variável na ação síncrona de movimentos foi utilizado um índice inválido. Um índice é apresentado.
Exemplo: ... DO $R[$AC_MARKER[1]] = 100
O erro ocorre quando o marcador 1 tiver um valor maior do que o número máximo de parâmetros R permitidos.
Módulo PROFIBUS/PROFINET:
Foi utilizado um índice de campo Slot / I/O inválido durante a leitura e gravação dos dados.
Causa:
1.: Índice de campo Slot / I/O >= número máx. disponível de campos Slot / I/O.
2.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi configurado.
3.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi habilitado para variável de sistema.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilizar um índice válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20150 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas : PLC finalizou o comando interrompido

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Indicação de que o PLC concluiu um comando interrompido (com mensagem de alarme) do gerenciamento de ferramentas - troca de ferramentas.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Somente informativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20160 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas : PLC pode finalizar apenas comandos incorretamente interrompidos

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Indicação de que o PLC desejou interromper um comando atualmente ativo do gerenciamento de ferramentas (troca de ferramentas); ou que não há qualquer comando ativo a ser interrompido. NCK recusou porque o status do canal indica 'ativo' (neste caso não é permitido interromper), ou 'reset' (neste caso não há nada a interromper).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Somente informativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20170 [Canal %1:] Configuração ilegal para $AC_FIFO

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A estrutura da variável FIFO MD28260 $AC_FIFO1 - $AC_FIFO10 determinada pelos dados de máquina MD28262 $MC_NUM_AC_FIFO, $MC_START_AC_FIFO, MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO, MD28266 $MC_MODE_AC_FIFO não pode ser armazenada no campo de parâmetros R definido em MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Aumentar a quantidade de parâmetros R ou reduzir os elementos FIFO.
MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 $MC_START_AC_FIFO + MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO + (MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO + 6)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

20200 [Canal %1:] Número do fuso inválido %2 na correção geométrica precisa da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal, canal de destino
%2 = Número do fuso

Definições: Não existe qualquer atribuição de eixo/ fuso, para o fuso indicado no comando PUTFTOC no canal de destino.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar o programa no canal que registra a correção precisa da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20201 [Canal %1:] Fuso %2 sem ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso

Definições: Para que a correção precisa da ferramenta, para a ferramenta que se encontra no fuso possa ser tomada em consideração, tem que estar ativa uma parametrização de ferramenta/fuso. Este não é presentemente o caso para o fuso programado no canal de destino da correção precisa da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: 1. Alterar o programa de usinagem (escrita da correção precisa da ferramenta).
2. Introduzir a parametrização da ferramenta/fuso via programação:
- TMON (monitoração da ferramenta).
- GWPSON (seleção da ferramenta).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20203 [Canal %1:] Não há ferramenta selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Uma correção precisa de ferramenta, para a ferramenta ativa do canal %1, foi introduzida com a instrução PUTFTOC. Porém neste canal não há qualquer ferramenta ativa. Assim, a correção não pode ser efetuada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20204 [Canal %1:] Instrução PUTFTOC não é permitida em FTOCOF

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Foi introduzido via instrução PUTFTOC uma correção precisa de ferramenta para o canal %1. Neste canal a correção precisa da ferramenta não está ativa. FTOCON deve estar ativo no canal de destino do comando PUTFTOC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa no canal de usinagem: selecionar FTOCON para que o canal esteja pronto para a recepção do comando PUTFTOC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20205 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número de fuso %4 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal, canal de destino
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do fuso

Definições: No canal de destino não há nenhuma atribuição de eixos de fuso para o fuso indicado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20210 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 valores incorretos para retificação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Não foi possível calcular um diâmetro de ferramenta (não foi especificado a rotação para o fuso) para a retificação centerless porque não é permitido neste ponto de entrada. Continua ativo o antigo valor S.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Alterar o programa.
- Selecionar novos valores de posicionamento para eixos centerless,
- ou eliminar o cálculo através de G00.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20211 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 ponto de apoio para além dos limites da área

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de apoio calculado para a retificação centerless situa-se além dos limites da área.
Dados de máquina:
MD21518 $MC_TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT
MD21520 $MC_TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Verificar as posições dos eixos centerless e os dados de máquina.
- Alterar o programa.
- Selecionar novos valores de posicionamento para eixos centerless
- ou eliminar o cálculo através de G00.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20300 [Canal %1:] Eixo %2 orientação não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ao movimentar o eixo de orientação (virtual) indicado, deverá ser ajustada uma orientação de ferramenta a qual a cinemática desta máquina não permite.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aborte o movimento JOG e especifique uma outra (possível) troca de orientação.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20302 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser atravessado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo exibido não pode ser atravessado como um eixo de usinagem em razão de o modo de Retração JOG ter sido selecionado no modo JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Cancele a retração JOG com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20304 [Canal %1:] Eixo %2 não pode estar em transversal como um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Os eixos exibidos não podem estar em transversal como um eixo geométrico. O mesmo é parte de um movimento de retração no modo de retração JOG. O movimento solicitado do eixo geométrico conduziria a uma violação da direção de retarção permitida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Cancele a retração JOG com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20306 [Canal %1:] O manual cartesiano transversal não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Não é possível o manual cartesiano transversal no modo de retração JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Cancele a retração JOG com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20308 [Canal %1:] O manual transversal no sistema de coordenadas SZS não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Não é possível o manual transversal no sistema de coordenadas SZS no modo de retração JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Cancele a retração JOG com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20310 [Canal %1:] O eixo transversal à %2 da posição especificada não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo exibido não pode ser transversal à posição inserida no modo de retração JOG.
É limitado à posição de interrupção quando a retração JOG foi selecionada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Posição transversal dentro das posições permitidas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21550 [Canal %1:] Eixo %2 movimento fora do limite de hardware não permitido. Causa: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Causa

Definições: Foi feita a tentativa de recuar um eixo escravo de um acoplamento de eixo ou um eixo de saída de uma transformação através do eixo mestre ou eixo de entrada de uma transformação. Isto não é permitido na atual situação.
Possíveis causas:
1 sentido de recuo inadmissível
2 acoplamento não sincronizado
3 recuo não permitido para o acoplamento ativo
4 reservado
5 recuo não permitido para a transformação ativa

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Soluções para a causa de erro:
1 Utilize outra direção de movimento
2 Desative o acoplamento e movimente os eixos de forma separada.
3 Desative o acoplamento e movimente os eixos de forma separada.
4 Reservado
5 Desative a transformação e movimente os eixos de forma separada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21600 Monitoração para ESR ativa

Definições: Nenhuma.

Reação: NC não está pronto.
Visualização de alarme.
Todas as reações ao alarme são atrasadas pelo IPO cycle.

Correção: A exibição pode ser suprimida com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 16 = 1.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

21610 [Canal %1:] Eixo %2 encoder %3 limite de frequência excedido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String (número do encoder)

Definições: A freqüência máxima permitida especificada no dado de máquina específico de eixo MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... número de encoder, 1 ou 2) do encoder atualmente ativo (sinal de interface específico de eixo DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição da posição 1/2)) foi excedida. A referência do valor real para a posição mecânica de deslizamento pode ter se perdido.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação:
Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Verificar o dado MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] e o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição de posição 1/2).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

21611 [Canal %1:] Foi ativada parada/retrocesso estendido controlado pelo NC

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Foi ativado 'Parada/retrocesso estendido controlado pelo NC'.

Reação:
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Todas as reações ao alarme específico de canal são atrasadas com este alarme, visualização de alarme.

Correção: Reset

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21612 [Canal %1:] Eixo %2 habilitação resetada, Causa %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa do alarme

Definições: Causas do alarme:
0: A causa do alarme não pode ser precisamente determinada.
1: Está faltando o sinal de interface DB31, ... DBX2.1 (Servo ativo)
2: Está faltando o sinal de interface DB31, ... DBX21.7 (Pulso ativo)
3: O sinal de drive DB31, ... DBX93.7 (Impulsos ativos) não está ajustado
4: O sinal de drive DB31, ... DBX93.5 (Drive pronto) não está ajustado
5: Um sinal de drive DB31, ... DBX92.4 (drive autônomo) não segue os pontos de ajuste NC

Um dos sinas de permissão de movimento (por exemplo, "Servo permitido", "Pulso permitido", a seleção estacionamento/codificador (somente para eixos) ou as ativações específicas do drive permitem que sejam zeradas para o eixo exibido. O alarme pode ser relatado com os eixos de posição, fuso para eixos do grupo geométrico.
Os eixos inseridos na coleção MD específico do canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB são vistos como eixos pertencentes ao grupo geométrico. A permissão Servo deve existir para todos os eixos geométricos disponíveis, independentemente de estarem em movimento ou não.
Ocorre em conexão com a função SAFETY: se uma interrupção de teste for executada com eixos conectados, o alarme será emitido se um comando de movimento do grupo ELG estiver pendente durante a interrupção de teste dos seguintes eixos.

Reação: O NC comuta para modo follow-up.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controle dos sinais de interface DB31, ... DBX2.1 (habilitação do controlador), DB31, ... DBX21.7 (habilitação de pulsos), controle dos sinais de acionamento DB31, ... DBX93.7 (habilitar pulsos), DB31, ... DBX93.5 (acionamento Ready), p. ex. com a indicação de estado do PLC na área de operação DIAGNÓSTICO. Controle da seleção de encoder (em eixos) assim como dos sinais liberados para controle em função do tipo de acionamento empregado.
No caso de falha do terminal que habilita o acionamento, consulte o cabeamento e o funcionamento do hardware (p. ex. funcionamento de relê) ou de outro procedimento na documentação do acionamento.
Para SAFETY: E emissão da mensagem de erro com acoplamento de valor atual ativo pode ser evitada com o aumento do MD36060 $MA_STANDSTILL_VELO_TOL (o valor padrão é 5mm).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21613 Eixo %1 comutação do sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O sistema de medição deste eixo está sendo comutado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

21614 [Canal %1:] Eixo %2 limite de fim de curso de hardware %3 atingido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String (+, - ou +/-)

Definições: Na interface NC/PLC foi definido o sinal DB31, ... DBX12.1 / 12.0 (chave fim de curso de hardware Mais/Menos).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
1. Para eixos que já estão referenciados a chave fim de curso de software 1 ou 2 deve ser acionada antes de ser alcançada a chave fim de curso de hardware. Verificar o dado MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS, MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS, MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 e MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e a interface NC/PLC para a seleção DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (1ª/2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) e, se necessário, corrigir (programa de usuário PLC).
2. Caso o eixo ainda não esteja referenciado, então pode-se afastar o eixo em modo JOG no sentido contrário da chave fim de curso de hardware.
3. Verificar o programa de usuário PLC e a conexão do interruptor com o módulo de entrada do PLC, enquanto o eixo ainda não tiver alcançado a chave fim de curso de hardware.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21615 [Canal %1:] Eixo %2 passou do movimento ao modo follow-up

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Este eixo foi retirado do movimento e colocado no modo "follow-up", porque a liberação do impulso do acionamento foi resetada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21616 [Canal %1:] Bloco %2 movimento sobreposto na comutação de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O movimento sobreposto em BCS (Sistema de coordenadas básico) altera o seu significado através da alteração da transformação e pode conduzir a movimentos de eixo não desejados.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Cancelar o movimento sobreposto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21617 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não permite deslocamento pelo pólo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O deslocamento comandado passa pelo pólo ou por uma área proibida da transformação.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peças (se o alarme ocorreu em modo AUTO).
Para sair da posição de alarme, a transformação tem que ser desativada (o RESET não é suficiente, já que a transformação ainda permanece ativa).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21618 [Canal %1:] A partir do bloco %2 transformação ativa: movimento sobreposto é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A parte correspondente ao movimento sobreposto nos eixos envolvidos na transformação é tão grande que o movimento calculado antecipadamente pelo comando já não corresponde suficientemente às relações reais da interpolação. As singularidades de movimento, a monitoração da área de trabalho e o LookAhead dinâmico possivelmente já não são corretos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: No caso do movimento sobreposto é necessário observar uma distância de segurança suficientemente grande da trajetória dos pólos e da área limitada de trabalho.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21619 [Canal %1:] Bloco %2 transformação ativa: movimento não é possível

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:
A cinemática da máquina não permite o movimento especificado. Com TRANSMIT, os seguintes pontos podem ser as causas da falha, relacionados a transformação:
Uma área (circular) existe em torno do pólo, onde o posicionamento não é possível. Esta área é estabelecida pelo fato de que o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado para a região central do pólo. Esta área é definida por:
- o dado de máquina (MD249.. $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_...)
- a compensação ativa de comprimento da ferramenta (veja $TC_DP..).
Onde se a compensação do comprimento da ferramenta será incluída ou não no cáculo depende do plano de trabalho selecionado (G17,..). A máquina para na borda da área onde o deslocamento não é permitido.

Reação:
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Modificar o programa de peças.
Corrigir a especificação incorreta da compensação do comprimento da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21620 [Canal %1:] Eixo %2 Rampa de frenagem de emergência ativada

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições:
A rampa de frenagem de emergência foi ativada para eixos/spindle especificados.
As seguintes causas são possíveis para ativação da rampa de frenagem de emergência:
Alarme 26052: Velocidade de trajetória para funções auxiliares está muito elevada.
Alarme 1012 : Erro de sistema com ID 550006
Alarme 1016 : Erro de sistema com ID 550003, 550005 e 550010
Solicitação de frenagem com prioridade 13 é ativada

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Reação local ao alarme.
O NC comuta para modo follow-up.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Remover ou eliminar a causa do alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21650 [Canal %1:] Eixo %2 movimento sobreposto não é permitido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi solicitado um movimento sobreposto para o eixo indicado, mas não permitido devido ao dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Desativar o movimento sobreposto ou alterar o dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21660 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 conflito entre SYNACT:$AA_OFF e CORROF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: No cancelamento do deslocamento de posição (offset) ($AA_OFF), via instrução de programa CORROF (<eixo>, 'AA_OFF') uma ação síncrona ativa foi detectada, que imediatamente acionou $AA_OFF para o eixo (DO_$AA_OFF [<eixo>]=<valor>). O cancelamento é executado e $AA_OFF não é ativado novamente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21665 [Canal %1:] $AA_TOFF apagado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Se a posição da ferramenta foi mudada com RESET e uma $AA_TOFF foi ativada durante o RESET, a posição do deslocamento ($AA_TOFF) é apagada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Modifique o RESET em $AA_TOFF_MODE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21670 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal de direção da ferramenta com $AA_TOFF activo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se um deslocamento foi ativado na direção da ferramenta pelo $AA_TOFF[i], nenhum permitido ativar nenhum bloco no qual o deslocamento do eixo [i] é modificado (mudança de plano, troca de ferramenta de corte por ferramenta de torneamento, mudanças na transformação, TRAFOOF, TCARR=0, mudança na geometria do eixo)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Modifique o programa
- Programe TOFFOF()

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21700 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 ponta de medição já se encontra deflexionada, flanco não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Definições: A ponta de medição programada com o comando MEAS ou MEAW já foi deflexionada e ativou. Para um posterior processo de medição o sinal da ponta tem que ser cancelada (posição de repouso da ponta de medição).
A indicação do eixo não tem importância no momento, mas uma avaliação específica de eixo foi planejada em um estágio posterior de desenvolvimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a posição de partida da medição e controlar os sinais do sensor de medição na interface PLC DB10 DBX107.0 / 107.1 (apalpador de medição acionado Apalpador 1/Apalpador 2). O cabo e o conector estão em ordem?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21701 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 medição impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Definições: Nível de medição 2 (MEASA, MEAWA, MEAC).
A medição programada está com um erro.
Possíveis causas:
- Modo de medição inválido
- Apalpador de medição inválido
- Encoder inválido
- Quantidade de flancos de medição inválida
- Flancos de medição iguais são programáveis apenas no modo 2
- Número Fifo inválido
- A quantidade de Fifos programados não corresponde com a quantidade de apalpadores utilizados na medição.
Outras causas:
Uma medição já está ativa (p. ex. de uma sincronização).

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Correção das medições.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21702 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 medição interrompida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Definições: O bloco de medição terminou (a posição final programada para o eixo foi atingida), porém a ponta de medição ativa ainda não foi deflexionado.
Medição nível 2 (MEASA, MEAWA, MEAC)
Valores medidos não podem ser convertidos para o sistema de coordenadas referido a peça (zero peça). Os valores medidos do eixo geométrico, programado na tarefa de medição, estão somente disponível no sistema de coordenadas referido a máquina (zero máquina).
Causas:
Nem todos os eixos geométricos são programados nas tarefas de medição. Pelo menos um valor medido não está presente para a conversão de volta ao sistema de coordenadas referido a peça.
Outras causas:
As tarefas de medição programadas para todos os eixos geométricos não são idênticas.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os comandos de posicionamento no bloco de medição.
- A ponta de medição ativada tinha que ser comutada na posição do eixo indicada?
- Sensor de medição, cabo e conexões, distribuidor, e terminais estão em ordem ?
Programar todos os eixos geométricos explicitamente, ou programar os deslocamentos com a instrução POS[eixo].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21703 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 ponta de medição não se encontra deflexionada, flanco não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Definições: O apalpador de medição selecionado não está (!) defletido e por isso que não pode determinar nenhum valor de medição do estado não defletido até o estado defletido.
Medição nível 2 (MEAWA, MEASA, MEAC)
O estado defletido do apalpador de medição, no momento inicial da medição, é idêntico com o primeiro flanco de medição programado. A verificação somente é realizada em modo 2.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar a ponta de medição
- Verificar a posição de partida para a medição
- Verificar o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21740 Valor de saída para saída analógica No. %1 limitado

Parâmetros: %1 = N.º. da Saída

Definições: O campo de valores da saída analógica n é limitado através do dado de máquina MD10330 $MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n].

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Com $A_OUTA[..] = x não programar valores superiores do que os permitidos no respectivo dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21750 Erro na saída dos sinais de came via temporizador

Definições: A saída de sinal ativado via MD10480 $MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK por meio de temporizador de hardware (independente do clock padrão) não funcionou. Causa: ciclo Ipo superior a 15ms.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Reduzir o ciclo de Ipo (se for possível).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

21751 Limite de velocidade %2 deg/min no módulo eixo %1 foi excedido (saída de came incorreta)

Parâmetros: %1 = Eixo, fuso
%2 = Limite de velocidade

Definições: Saída de came no módulo eixo não pode mais ser assegurada.
Isso é porque:
A velocidade do eixo excede o valor permitido
Cálculo confiável da saída do came no módulo eixo
apenas pode ser assegurado abaixo do limite de velocidade

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Reduzir a velocidade de movimentação do eixo
- O alarme pode ser suprimido através de SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 15

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21752 Eixo %1 largura mínima do came %3 com valor abaixo da velocidade atual %2

Parâmetros: %1 = Eixo, fuso
%2 = Limite de velocidade
%3 = Número do came

Definições: A largura do sinal do came está abaixo do tempo t=50µs e por isso não pode mais ser emitida.
Isto porque:
A largura do sinal de came de t=50µs não deve estar abaixo.
Uma largura de pulso do came configurado e tempo de resposta confiável
em um limite de velocidade para o came (v=s/t). Caso a velocidade limite seja excedida,
o sinal de came será perdido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Reduzir a velocidade de deslocamento do eixo
- Aumentar a largura do came
- Alarme pode ser eliminado com SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 15

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21760 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; funções auxiliares programadas em excesso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: O número de funções auxiliares programadas ultrapassou o número máximo permitido. Pode ocorrer o alarme juntamente com ações síncronas de movimento: o número máximo de funções auxiliares não pode ser ultrapassado no bloco de movimento e nas ações síncronas de movimento.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21800 [Canal %1:] Valor desejado de peças %2 atingido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme é ativado através do MD27880 $MC_PART_COUNTER, Bit 1. O número de peças contadas ($AC_ACTUAL_PARTS ou $AC_SPECIAL_PARTS) é o mesmo ou maior que o valor programado para quantidade de peças requisitadas ($AC_REQUIRED_PARTS). Simultaneamente é dado o sinal VDI de canal "Setpoint de peças alcançado". O valor para quantidade de peças contadas ($AC_ACTUAL_PARTS) é resetado, enquanto o valor do $AC_SPECIAL_PARTS é mantido.
Nota:
A comparação nominal-real das peças somente é realizada após o NC-Start.
Para isso é requerida a condição $AC_REQUIRED_PARTS > 0. Com um valor negativo do $AC_REQUIRED_PARTS
todas as contagens de peças ativadas através do MD27880 $MC_PART_COUNTER são congeladas no estado alcançado e a
comparação de valores nominais e reais é descontinuada.

Reação: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apagar a mensagem de alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22000 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não permitida em %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Definições: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:
- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22001 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3: Rampa de frenagem maior que tempo do Stop D. Causa: %4.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Identificação da causa

Definições: A resposta dinâmica do eixo atual não é suficiente para pará-lo no momento que um Stop D é emitido. As razões especificadas no parâmetro 4 são:
1: $MA_MAX_AX_ACCEL muito baixo
2. $MA_MAX_AX_JERK muito baixo
3. Redução excessiva da aceleração programada com ACC
4. Redução excessiva de jerk programado com JERKLIMA

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aumentar SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D. Aumentar MAX_AX_ACCEL e MAX_AX_JERK. Aumentar a aceleração programada (ACC) ou jerk (JERKLIMA).
O alarme pode ser eliminado MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 13.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22002 [Canal %1:] Spindle %2: Rampa de frenagem é maior que o tempo de Stop D com redução de gama %3. Causa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Gama velocidade
%4 = Razão

Definições: O valor da resposta dinâmica configurado para o spindle não é suficiente para pará-lo no momento do disparo de um Stop D. Parâmetro 3 contém a gama a qual o tempo de frenagem da resposta dinâmica configurada excede o tempo do Stop D. Parâmetro 4 contém o MD correspondente codificado:
10: Resposta dinâmica para controle de velocidade: MD35130 $MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT, MD35200 $MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL
11: Resposta dinâmica para controle de velocidade: MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35210 GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL
21: Resposta dinâmica para rosqueamento G331, G332: MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35212 GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aumentar MD36953 SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D ou reduzir o tempo de frenagem alterando a configuração de resposta dinâmica do fuso. O alarme pode ser eliminado com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 13.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22005 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; fuso %4, gama de velocidades não configurada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do fuso

Definições: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1º bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemplos para a ocorrência do alarme com 3 marchas de transmissão ajustadas (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):
* ... O DO M44 ou DO M45 é programado em ações de sincronização para o respectivo fuso
* ... O DO M70 é programado e o dado de máquina MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça: Somente podem ser engatadas marchas de transmissão admissíveis que também estão de acordo com o dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limitar a configuração M70 (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) no MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22006 [Canal %1] Bloco %2 Ação do movimento sincrônico %3 Fuso %4 não é possível a mudança no estágio da engranagem.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do fuso

Definições: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:
- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22010 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 o estágio de engrenamento atual é diferente do estágio requisitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: A troca de gama requisitada foi concluída. O atual estágio de engrenamento reportado pelo PLC não corresponde ao estágio solicitado pelo NC. Nota: sempre que possível o estágio de engrenamento deverá ser acoplado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22011 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 troca para o estágio de engrenamento programado não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Quando do cancelamento da função 'Avanço de teste' (DryRun), 'Teste de programa' (Program test) e 'Procura via programa de teste' (SearchRunByProgTest), não é possível trocar posteriormente o estágio de engrenamento, no módulo Repos, a um anterior estágio de engrenamento. Este é o caso, se no bloco de cancelamento, o fuso não estiver ativo em controle de velocidade, estiver em segmento, ou envolvido em alguma transformação. A posterior troca de gama com o cancelamento das funções anteriormente mencionadas é evitada zerando o bit 2 do dado de máquina $MA_SPIND_FUNCTION_MASK 35035 SPIND_FUNCTION_MASK.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar no bloco de cancelamento, ou em procura de bloco, no bloco procurado, para o modo de controle de velocidade do fuso (M03, M04, M05, SPCOF). Zerar o bit 2 do dado de máquina MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22012 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre %3 no modo de simulação.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Definições: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se o fuso/eixo mestre está no modo de simulação e o fuso/eixo secundário não está neste modo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Passar o fuso/eixo secundário para o modo de simulação ou não simular o fuso/eixo mestre (MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 3 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22013 [Canal %1:] Bloco %2 fuso secundário %3 no modo de simulação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se o fuso/eixo secundário está no modo de simulação e o fuso/eixo mestre não está neste modo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Passar o fuso/eixo mestre para o modo de simulação ou não simular o fuso/eixo secundário (MD30130$MA_CTRLOUT_TYPE). Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 4 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22014 [Canal %1:] Bloco %2. a dinâmica do fuso mestre %3 e o fuso secundário %4 é muito variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre
%4 = Número do fuso secundário

Definições: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se os fusos/eixos variam muito em sua dinâmica. As dinâmicas dependem de muitos ajustes: controle básico feedforward, dados do bloco de parâmetros, primeiro de todos os fatores KV, tempo de balanceamento, etc., modo feedforward e parâmetros de ajuste do feedforward, modo de operação FIPO, filtro jerk e ajustes dinâmico do filtro, DSC ligado/desligado. Para isso também são considerados os seguintes dados de máquina: MD32620 $MA_FFW_MODE, MD32610 $MA_VELO_FFW_WEIGHT, MD33000 $MA_FIPO_TYPE, VEL_FFW_TIME, MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME, MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN, MD32410 $MA_AX_JERK_TIME, MD32644 $MA_STIFFNESS_DELAY_TIME, MD37600 $MA_PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME, MD37602 $MA_PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME, MD10082 $MN_CTRLOUT_LEAD_TIME

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Utilizar fusos/eixos de mesma dinâmica. Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 5 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22015 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Falta de reposta dinâmica para o movimento suplementar

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: A diferença de movimento do fuso escravo não pode ser executada devido à falta na velocidade. O acoplamento está consumindo toda a resposta dinâmica. O fuso escravo já está girando em sua máxima velocidade. No programa uma paralização completa poderá ocorrer. O alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit26 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 6 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reduza a velocidade do fuso mestre

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22016 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Fuso na janela de aceleração reduzida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: O fuso escravo é comandado através de controle de posição. Movimentos adicionais do fuso escravo não devem ultrapassar os limites lineares do motor utilizado. Em outros casos, desvios de contorno ou alarmes do servo podem aparecer. A monitoração se refere à configuração no dado de máquina MD35220 $MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT. Se a situação é controlada pelo usuário, o alarme pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit25 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 7 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Utilize acoplamento do tipo VV e safeguard SPCOF para os fusos mestre e escravo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22018 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Monitoração de tempo: 'Sincronismo fino' não alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Definições: Depois de alcançar o sincronismo de setpoint, o tempo até alcançar o sincronismo real será monitorado de modo fino. Na janela de tempo definida através do MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] não foi alcançada a tolerância:
MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE e MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
A relação entre o MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] e o MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ou o MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE deve ser adaptada às condições mecânicas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22019 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Monitoração de tempo: 'Sincronismo aproximado' não alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Definições: Depois de alcançar o sincronismo de setpoint, o tempo até alcançar o sincronismo real será monitorado de modo aproximado.
Na janela de tempo definida através do MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] não foi alcançada a tolerância:
MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE e MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
A relação entre o MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] e o MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ou o MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE deve ser adaptada às condições mecânicas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22020 [Canal %1:] Bloco %3 Fuso %2 Não atingida posição de mudança do nível de transmissão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Através da configuração do dado de máquina MD35010 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn]=2, o fuso é deslocado até a posição armazenada no dadoMD35012 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION[AXn] antes da troca da gama. A posição de troca de gama solicitada não foi alcançada.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrija a sequência no PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22022 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 Marcha de transmissão %4 esperada para modo de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso
%4 = Gama velocidade

Definições: A gama solicitada para o modo de eixo não está engatada.
No MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE existe uma gama configurada onde o fuso deverá encontrar-se em modo de eixo. Durante a mudança do fuso para o modo de eixo é feito o controle desta gama. Neste caso deve-se comparar a gama projetada com a mencionada pelo PLC (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX16.0. - .2 (Marcha real A até C)).
Este alarme aparece quando estas informações não forem iguais.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar M70 antes da passagem para o modo de eixo. Com isso a marcha de transmissão configurada no MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é engatada automaticamente.
Caso a marcha de transmissão configurada estiver ativa, não será solicitada nenhuma mudança de marcha. O M40 permanece ativo durante toda mudança de marchas de transmissão.
Observar MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22024 [Canal %1:] Bloco %2 Spindle %3 rosqueamento: sinal do PLC 'inverter M3/M4' alterado após %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso
%4 = Valor

Definições: Ao carregar um bloco G331 foi detectado que o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX17.6 (inversão M3/M4) foi alterado durante a execução do programa de peça. Um alarme foi emitido para evitar a quebra da ferramenta. O valor atual do sinal de interface NC/PLC é apresentado como parâmetro 4.

Reação: Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Uma alteração na interface de sinal do NC/PLC DB31, ... DBX17.6 (inversão M3/M4) durante a execução do programa de peça deve ser evitada.
Caso MD35035 SPIND_FUNCTION_MASK bit 22 estiver setado, o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX17.6 (inversão M3/M4) não será mais avaliado durante o rosqueamento com G331, g332. O alarme não é mais emitido.
Observação! Setar o bit 22 significa uma alteração de função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22025 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 sincronismo (2): Tolerância fina ultrapassada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Definições: O sincronismo é monitorado uma vez que o critério de alteração de bloco 'FINE' foi encontrado. O valor do limite 'fino' definido com MD37212 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE_2 foi excedido por uma divergência de sincronismo no valor atual. O alarme pode ser cancelado com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 12 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] Bit8 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
O fuso/eixo escravo não está apto para seguir o fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22026 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso/eixo escravo %3 sincronismo(2): Tolerância grossa ultrapassada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Definições: O sincronismo é monitorado uma vez que o critério de alteração de bloco 'COARSE' foi encontrado. O valor do limite 'grosso' definido com MD37202 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE_2 foi excedido por uma divergência de sincronismo no valor atual. O alarme pode ser cancelado com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 12 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 9 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
O fuso/eixo escravo não está apto para seguir o fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22030 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Programação inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Definições: Para o fuso sincronizado com acoplamento do tipo VV, um movimento adicional do fuso escravo pode apenas ser programado com M3, M4, M5 e S... Os percursos criados pelas posições não podem ser mantidos com segurança para um acoplamento de velocidade, especialmente se não há o controle de posição. Se a precisão dimensional ou a repetibilidade não são importantes, o alarme podem ser cancelados através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit27 = 1

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilize fuso síncrono com acoplamento DV ou programe sentido de rotação e velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22033 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/spindle %3 Diagnóstico 'Correção de sincronismo' %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso
%4 = Diagnóstico

Definições: Durante o "Correção de sincronismo" ocorreu a seguinte situação:
- Diagnóstico 1: Com o Reset de tecla é finalizado um movimento de correção existente.
- Diagnóstico 2: O movimento de correção foi cancelado.
- Diagnóstico 3: Gravação de valor de correção não permitido. O movimento de correção é parado.
- Diagnóstico 4: O movimento de correção é parado imediatamente. (p. ex. G74 Aproximação do ponto de referência)
- Diagnóstico 5: Retardo do movimento de correção: Valor de aceleração usado por outros movimentos.
- Diagnóstico 6: Retardo do movimento de correção: Velocidade usada por outros movimentos.
- Diagnóstico 7: Retardo do movimento de correção: a velocidade máxima é limitada em 0. Com a causa apresentada pela variável de sistema $AC_SMAXVELO_INFO[n].
- Diagnóstico 8: Retardo do movimento de correção: a aceleração máxima é limitada em 0. Com a causa apresentada pela variável de sistema $AC_SMAXACC_INFO[n].
O dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK ativa este alarme:
- Bit9 = 1 para diagnóstico 1 à 6
- Bit12 = 1 para diagnóstico 7 à 8

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desativação do alarme com o dado de máquina MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit9 = 0 ou Bit12 = 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22034 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso escravo %3 Foi colocado o sinal PLC 'Habilitação de sobreposição'

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: Os sinais de PLC DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' e DB31.., DBX26.4 'Habilitação da sobreposição' não podem ser definidos simultaneamente no CPSETTYPE="COUP". Quando existir um movimento sobreposto no fuso-escravo, o valor de correção $AA_COUP_CORR[Sn] não pode ser calculado corretamente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Passar o sinal PLC DB31.., DBX26.4 'Habilitação de sobreposição' para 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22035 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 O valor de correção não pode ser determinado (motivo %4)

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso
%4 = Razão

Definições: A determinação do valor de correção ($AA_COUP_CORR[Sn]) desejada através do sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX31.6 (acompanhamento da sincronização) não pode ser executada. O valor de correção não pode ser calculado de maneira adequada. Os motivos para isso podem ser:
- Motivo 1: O eixo escravo não é nenhum fuso configurado.
- Motivo 2: O acoplamento tem mais de um eixo mestre ativo.
- Motivo 3: O eixo mestre não é nenhum fuso configurado.
- Motivo 4: O fator de acoplamento (quociente de CPLNUM e CPLDEN) não é 1 nem -1.
- Motivo 5: CPLSETVAL = "cmdvel".
- Motivo 6: Um componente de movimento independente (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX98.4 = 1) do fuso escravo está ativo.
- Motivo 7: Não existe nenhuma sincronização definida por setpoint no fuso escravo.
- Motivo 8: A sincronização por setpoint teve uma nova queda.
- Motivo 9: O fuso escravo ou o fuso mestre é um eixo Link (NCU_LINK).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para os motivos indicados temos as seguintes soluções:
- Motivo 1 até 5: O acoplamento deve ser reconfigurado / reprogramado.
- Motivo 6 e 7: Colocado o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX31.6 'acompanhamento da sincronização', aguarde até que os sinais de interface NC/PLC sejam DB31, ... DBX99.4 'sincronização em andamento' = 0 e DB31, ... DBX98.4 'movimento sobreposto' = 0.
- Motivo 8: Colocado o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX31.6 'acompanhamento da sincronização', aguarde até que o eixo/fuso escravo possa acompanhar os valores mestres.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22036 [Canal %1:] Bloco %2 eixo/spindle %3 Correção de sincronismo não é possível(causa %4)

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso
%4 = Razão

Definições: Atualmente a correção de sincronismo desejada não pode ser considerada pelo sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' ou através da descrição da variável $AA_COUP_CORR[Sn]. Os motivos para isso podem ser:
- Causa 1: A aproximação do ponto de referência ou a sincronização de marca zero para spindles está ativa.
- Causa 2: Está ativo a eliminação da correção de sincronismo.
- Causa 3: Não é permitido escrever.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Com a definição do sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' ou com a descrição da variável $AA_COUP_CORR[Sn], esperar até estarem novamente disponíveis os requisitos de processamento do valor de correção:
- Causa 1: Aproximação do ponto de referência / a sincronização de marca zero completa.
- Causa 2 : Eliminação da sincronização completa de correção.
- Causa 3 : Escrita permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22037 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/spindle %3 'Correção de sincronismo' está sendo ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso

Definições: O sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' está sendo ignorado, pois o sinal de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' foi atribuído à 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Atribuir zero aos dois sinais de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' e VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo', antes que o último sinal possa ser alterado para 1 novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22038 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/Spindle %3 'eliminar sincronização de correção' está sendo ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso

Definições: O sinal de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' está sendo ignorado, pois o valor atribuído à VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' foi alterado para 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Atribuir zero aos dois sinais de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' e VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo', antes que o último sinal possa ser alterado para 1 novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22040 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 não está referenciado com marca zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: A posição atual não está referenciada com a posição do sistema de medição (MS), mesmo a referência sendo para este fim.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrija o programa da parte NC. Crie uma sincronização de marco zero posicionando e girando (pelo menos 1 revolução) no modo de controle de velocidade ou G74 antes de ativar a função geradora de alarme.
Se isso foi intencionalmente programado, o alarme pode ser contido na correção cíclica com o controle de posição já ativado com os seguintes e fuso(s) principal(s) por MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit21 = 1 ou por programação CP com CPMALARM[FAx] bit10 = 1 (no qual FAx = fuso seguinte).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22045 Bloco %2 fuso/eixo %3 não disponível no canal %1, porque está ativo no canal %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número do canal no qual atualmente está ativo o fuso/eixo

Definições: O fuso/eixo indicado é requerido para a correta execução de uma função no canal %1, porém o fuso/eixo está atualmente ativo no canal %4. Esta situação só pode ocorrer com a troca de eixos.
Cenário do problema: Foi programado um acoplamento com fusos sincronizados. O fuso/eixo mestre não se encontra, no momento do acoplamento, no canal para o qual foi programado o acoplamento (COUPON).O fuso/eixo mestre pode ser comandado através do FC18 ou por ações síncronas. No caso do FC18, o fuso/eixo mestre deve estar configurado no canal que ativar o acoplamento. Após ter terminado o comando via FC18 o fuso/eixo mestre não deve ser configurado via PLC, a um outro canal, enquanto o acoplamento estiver ativo (sinais de interface VDI).

Reação:
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
- Inserir no programa de peça, antes de ativar o acoplamento, um GET para o fuso/eixo mestre ou
- Configurar o fuso/eixo mestre via PLC ao canal que liga o acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22050 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 Não há transição da regulação do número de rotações para a regulação da posição

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições:
- Foi programada uma parada orientada para fuso (SPOS/SPOSA) ou o fuso foi comutado para controle de posicionamento via SPCON, mas não foi definido nenhum encoder para o fuso.
- Ao ativar o controle de posicionamento, o valor da rotação do fuso é maior que o valor limite de rotação do sistema de medição.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Fuso sem encoder instalado: qualquer instrução de comando que requeira um encoder para o fuso deve ser evitada.
Fuso com encoder instalado: introduzir o número do encoder do fuso utilizado, através do MD30200 $MA_NUM_ENCS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22051 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 marca de referência não foi encontrada

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: No momento do referenciamento, o fuso girou um percurso superior ao do dado de máquina específico de eixo MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, sem obter um sinal de marca de referência. A verificação é efetuada quando do posicionamento do fuso com SPOS ou SPOSA, se o fuso ainda não tiver sido comandado com controle de velocidade (S=...).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir o dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. O valor introduzido indica a distância em [mm] ou em [graus] entre 2 marcas zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22052 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade zero na troca de bloco não foi atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: O fuso indicado foi programado como fuso ou como eixo, apesar de ainda estar a ativo um processo de posicionamento, de um bloco anterior (com SPOSA ... posicionamento do fuso além do limite do bloco).
Exemplo:
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 S2 = 1000 M2 = 04; Erro caso o fuso S2 ainda esteja em operação; de posicionamento, pelo comando efetuado no bloco N100!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Antes de uma nova programação do fuso/eixo via a instrução SPOSA deverá ser ativada uma espera via comando WAITS, até que o fuso atinja a posição desejada.
Exemplo:
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 WAITS (2)
N126 S2 = 1000 M2 = 04

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22053 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 modo de referencia não é admitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: No SPOS/SPOSA com um encoder absoluto somente é suportado o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 2! O MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 nunca é suportado pelo SPOS/SPOSA!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou comutar para JOG+REF e depois proceder com o referenciamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22054 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 Sinal de estampar não claro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Se o sinal de puncionamento for irregular entre os golpes de puncionamento, este alarme será gerado de acordo com o dado de máquina

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Indicação de condição pobre de puncionamento hidráulico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22055 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade de posicionamento configurada muito elevada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: A posição atual não está referenciada com a posição do sistema de medição (MS), mesmo a referência sendo para este fim.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC. Efetuar a sincronização da marca zero posicionando, ou girando (ao menos uma volta), em controle de velocidade ou programando G74 antes de ativar a função que provocou o alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22057 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso escravo %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo escravo estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo escravo já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22058 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso mestre %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo mestre estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo mestre já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22060 [Canal %1:] Controle de posicionamento esperado para eixo/fuso %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O tipo de acoplamento programado (DV, AV) ou a função programada exige o controle de posicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ativar o controle de posicionamento exigido, p.ex. pela programação de SPCON.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

22062 [Canal %1:] Eixo %2 referenciamento: velocidade de busca da marca zero (MD) não é atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A velocidade configurada para a busca da marca zero não foi atingida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar as limitações ativas para o giro do fuso. Configurar uma rotação menor para busca da marca zero MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Verificar a banda de tolerância para a velocidade atual MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL. Programar um modo diferente de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22064 [Canal %1:] Eixo %2 referenciamento: velocidade de busca da marca zero (MD) muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A velocidade de busca da marca de referência é muito alta. O limite de frequência do encoder foi excedido para o sistema de medição ativo.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Configurar rotação baixa de busca da marca zero MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Verificar a configuração de freqüência limite do encoder MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT e MD36302 $MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW. Ajustar outro modo de referenciamento (MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22065 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: A ferramenta não pode ser movimentada, pois a ferramenta %2 não está no magazine %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Definições: O comando de movimento de ferramenta desejado - emitido pela MMC ou PLC - não é possível. A ferramenta especificada não está contida no magazine desejado. (NCK não pode conter ferramentas não parametrizadas no magazine. Com este tipo de ferramenta, nenhuma operação (movimento, troca) pode ser executado.)

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique se a ferramenta está contida no magazine desejado ou programe outra ferramenta para a troca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22066 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: A troca de ferramentas não é possível, pois a ferramenta %2 não está no magazine %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Definições: A troca de ferramentas desejada não é possível. A ferramenta indicada não se encontra no magazine indicado. (NCK pode conter ferramentas que não são atribuídas a um magazine. Com tais ferramentas não podem ser efetuadas nenhuma operação (movimentação, troca)).

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Assegurar-se que a ferramenta indicada se encontre no magazine desejado ou selecionar uma outra ferramenta que deve ser trocada.
- Verificar se os dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK, MD20112 $MC_START_MODE_MASK e o dado de máquina a eles associado MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME condizem com os dados atuais definidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22067 [Canal %1:] Gerenciam. de ferramentas: troca de ferramentas não é possível, porque não há ferramenta pronta para operar no grupo de ferramentas %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)

Definições: A troca de ferramentas desejada não é possível. O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p.ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas
- Ou pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22068 [Canal %1:] Bloco %2 gerenciamento de ferramentas: não há ferramenta disponível no grupo de ferramentas %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (identificador)

Definições: O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'. O alarme pode, pr. ex. ocorrer em conjunto com o alarme 14710 (erro da geração do bloco INIT). Nesta situação especial a NCK tenta, pe. ex. substituir a ferramenta que está bloqueada no fuso por uma ferramenta disponível (mas que não existe neste caso de erro).
Este conflito deve ser solucionado pelo operador, p. ex. removendo do fuso a ferramenta que está no fuso através de um comando de movimento (p. ex. mediante controle MMC)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p. ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas ou também
- pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Se um alarme ocorrer na programação TCA: Foi programado um número duplo >0?
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22069 [Canal %1:] Bloco %2 gerenciamento de ferramentas: Nenhuma ferramenta disponível no grupo de ferramentas %3, programa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (Identificador)
%4 = Nome do programa

Definições: O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'. O parâmetro %4 = Nome de programa facilita a identificação do programa que contém o comando de programa causador (seleção da ferramenta). Isto pode ser uma subrotina, ciclo ou similar que não pode ser mais identificado no display. Se o parâmetro não for especificado, então é o programa atualmente indicado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p. ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas ou também
- pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22070 [Unidade TO %1:] Trocar a ferramenta %2 no magazine. Repetir o backup dos dados

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Número T da ferramenta

Definições: O alarme somente será possível na NCK com a função de gerenciamento de ferramentas ativa. (WZV = gerenciamento de ferramentas) Um backup de dados da ferramenta/magazine foi inicializado. Neste caso foi constatado que ainda são encontradas ferramentas no magazine intermediário (=fuso, garra, ...). No backup, estas ferramentas perdem a informação para qual magazine e lugar no magazine elas estão atribuídas.
Por isso que faz sentido, uma vez decidida a restauração dos dados, depositar todas ferramentas no magazine quando for realizado o backup de dados.
Se este não for o caso, então no recarregamento temos os dados dos lugares do magazine que possuem o estado 'reservado'. Este estado 'reservado' dever ser, se possível, resetado manualmente.
Nas ferramentas com codificação de lugar fixo, a perda da informação de seu lugar no magazine é equivalente com a busca de lugares vazios geral, quando retornada ao magazine.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Certifique-se, antes do backup de dados, de que não ficou nenhuma ferramenta no magazine intermediário. Repetir o backup de dados depois de remover as ferramentas do magazine intermediário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22071 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 está ativa, mas não na área observada do magazine

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = -Não usado-

Definições: O alarme só pode ocorrer com a função gerenciamento de ferramentas ativa na NCK. A instrução de comando SETTA foi programada ou a ação de operação correspondente foi executada via MMC, PLC... O alarme pode também ser ativado automaticamente pela NCK, na função de utilização de agrupamento. Foi detectado que mais de uma ferramenta do agrupamento de ferramentas (ferramentas com o mesmo nome/identificador) tem o status 'ativa'.
A ferramenta especificada é
de um magazine não considerado,
de um grupamento de ferramentas não considerado
de um grupamento de utilização não ativo
de um buffer temporário (nem magazine nem grupamento).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O alarme se destina somente para informação. Se somente uma ferramenta do grupo pode ser ativada de cada vez, por razões tecnológicas, ou por razões de visualização, o status de 'ativa' deve ser cancelado para a ferramenta que está causando o erro.
Por outro lado, o alarme pode ser ignorado ou mesmo suprimido via dados de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.
Causas típicas para a presença do alarme, se o operador trabalha com a função 'Números D definidos', o qual podem ser mostrados na MMC Siemens somente de uma forma definida, se exatamente uma ferramenta do grupamento de ferramentas tem o status de 'ativa'.
Antes da usinagem ser iniciada, ou antes do comando SETTA (ou a operação na MMC correspondente) ser utilizado, todas as ferramentas do magazine devem ter o status 'desativada'.
Uma opção para se obter isto é programar a instrução SETTIA (ou a operação na MMC correspondente, ...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22100 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 valor de rotações do mandril excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: A rotação atual do fuso é maior do que a rotação máxima configurada no dado de máquina MD35100 $MA_SPIND_VELO_LIMIT devido a uma tolerância de 10 por cento (ajuste fixo).
Com a otimização do fabricante do acionamento e a configuração da transmissão, ambas realizadas corretamente, este alarme não deveria aparecer.
Este alarme pode ser reconfigurado através do MD 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar) no 'BAG not ready'.
Nota: A reconfiguração atinge todos alarmes com a reação de alarme 'Chan not ready'.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados da colocação em funcionamento e da otimização do acionamento conforme as instruções para colocação em funcionamento.
Aumentar a janela de tolerância no dado de máquina MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

22101 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade máxima excedida para re-sincronização do encoder

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Foi excedida a velocidade máxima do encoder com as funções G33, G95, G96 ou G97. A referência à velocidade e não mais é possível. O NC reduz a velocidade desejada, nas funções acima mencionadas, até que o encoder ativo esteja em condições de funcionar novamente. O alarme é emitido caso o encoder continue a sinalizar a falha.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Programar limitação de velocidade com G26.
- Reduzir a velocidade máxima nos dados de máquina apropriados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22150 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade máxima excedida para o controle de posicionamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Excedeu-se, em SPCON, a velocidade máxima do encoder. O controle de posicionamento já não é mais possível. O NC reduz a velocidade desejada, nas funções acima mencionadas, até que o encoder ativo esteja em condições de funcionar novamente. O alarme é emitido caso o encoder continue a sinalizar a falha.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Programar limitação de velocidade com G26.
- Reduzir a velocidade máxima nos dados de máquina apropriados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22200 [Canal %1:] Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Na abertura de roscas com mandril de compensação (G63) o eixo de avanço foi parado através da interface do NC/PLC, mas o fuso continua a rodar. A rosca e também o macho foram eventualmente danificados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Configurar no programa de PLC, para que com a abertura de roscas ativa não se possa ativar qualquer parada de eixo. Se tiver que ser interrompido o processo de perfuração de roscas em caso de estados críticos da máquina, devem imobilizar-se simultaneamente os fusos e os eixos. Desvios menores são posteriormente corrigidos pelo mandril de compensação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22250 [Canal %1:] Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O movimento do eixo de corte de rosca foi interrompido durante uma operação de rosqueamento.
A parada pode ser causada por sinais VDI que causam uma interrupção do avanço.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de parada específicos de eixo e de fuso DB31, ... DBX4.3 (parada do fuso).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22260 [Canal %1:] Fuso %2 a rosca pode ser danificada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Número de bloco

Definições: No caso da operação BLOCO À BLOCO ter sido selecionada e de um encadeamento de blocos de rosqueamento, surgem pausas após o processamento de cada bloco até que for executado uma nova partida de ciclo NC.
No modo normal de bloco à bloco, o programa é interrompido por um nível superior de lógica somente nos limites de bloco nos quais não podem surgir nenhuma violação ou erros de contorno. No caso de blocos de rosqueamento encadeados, isto vale após o último bloco de rosqueamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso esteja programado apenas um bloco de rosqueamento, a mensagem de alarme pode ser ignorada.
No caso de vários blocos de rosqueamento sucessivos, não executar esse segmento do programa no modo automático BLOCO À BLOCO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22270 [Canal %1:] Bloco %2 rosqueamento: Velocidade máxima do eixo %3 excedeu %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Velocidade

Definições: Rosqueamento com G33, G34, G35: A velocidade do eixo de rosqueamento (passo do eixo) calculado excede a velocidade máxima permitida MD32000 $MA_MAX_AX_VELO. A velocidade de eixo calculada é apresentada.
Sempre a velocidade do eixo de rosqueamento dependerá do(a):
- Velocidade do fuso atual
- Passo de rosca programado
- Alteração programada do passo de rosca e comprimento da rosca (G34, G35)
- Override do fuso (overrides de eixo de percurso e eixo individual inativos)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a rotação do fuso ou passo da rosca (alteração do passo da rosca).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22271 [Canal %1:] Bloco %2 rosqueamento: Velocidade máxima do eixo %3 excedeu %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Velocidade

Definições: Rosqueamento com G33, G34, G35: A velocidade do eixo de rosqueamento (passo do eixo) calculado excede a velocidade máxima permitida MD32000 $MA_MAX_AX_VELO. A velocidade de eixo calculada é apresentada.
Sempre a velocidade do eixo de rosqueamento dependerá do(a):
- Velocidade do fuso atual
- Passo de rosca programado
- Alteração programada do passo de rosca e comprimento da rosca (G34, G35)
- Override do fuso (overrides de eixo de percurso e eixo individual inativos)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a rotação do fuso ou passo da rosca (alteração do passo da rosca).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22272 [canal %1:] Bloco %2; eixo %3; rosqueamento: extensão de bloco %4 muito curta para o passo predefinido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Extensão do bloco

Definições: Rosqueamento com G33, G34, G35: A extensão do bloco é muito curta para o passo de rosca predefinido. A extensão do bloco passa a ser indicada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o passo da rosca (variação do passo da rosca).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22275 [Canal %1:] Bloco %2 atingida a velocidade zero para o eixo de rosqueamento na posição %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Posição

Definições: Durante a abertura de roscas com G35, foi atingida velocidade zero de deslocamento para o eixo na posição indicada, devido à diminuição linear do passo de rosca. A posição de parada do eixo de rosqueamento depende de:
- Diminuição programada do passo da rosca.
- Comprimento da rosca.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar pelo menos um dos fatores de influência referidos acima.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22280 [Canal %1:] Bloco %2 curso de aceleração programado muito pequeno %3, necessário %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Curso de aceleração programado
%4 = Curso de aceleração necessário

Definições: Para manter o curso de aceleração programado, o movimento causa uma sobrecarga no eixo de rosqueamento. Com o intuito de acelerar o eixo dentro de sua resposta dinâmica programada, o comprimento do curso de aceleração deve ser, pelo menos, o valor indicado no parâmetro %4.
O alarme é do tipo tecnológico e é emitido sempre que o bit 2 do dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver ativo. A softkey da HMI 'Suporte tecnológico' ativa e desativa este bit diretamente no MD.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça ou zerar o MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22290 [Canal %1:] A operação do fuso para fuso/eixo %2 transformado não é possível (Causa: Código de erro %3)

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Definições: Não é permitido iniciar um fuso enquanto este for utilizado em uma transformação. Motivo: O requisito para o uso do fuso em uma transformação é a operação do eixo. Este não pode ser abortado.
Para este alarme são possíveis as seguintes causas:
- Código de erro 1 : M3, M4 ou M5 por sincronização;
- Código de erro 2 : M41 até M45 por sincronização;
- Código de erro 3 : SPOS, M19 por sincronização;
- Código de erro 11 : DB31, ... DBX30.0 (parada de fuso);
- Código de erro 12 : DB31, ... DBX30.1 (parada de fuso horária);
- Código de erro 13 : DB31, ... DBX30.2 (parada de fuso anti-horária);
- Código de erro 14 : DB31, ... DBX30.4 (posicionamento do fuso).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Eliminar conflito: p. ex. desativar a transformação antes da partida do fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22291 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3, o modo de fuso para fuso/ eixo %4 transformado não é possível

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Não é permitido iniciar um fuso enquanto este for utilizado em uma transformação. Motivo: O requisito para o uso do fuso em uma transformação é a operação do eixo. Este não pode ser abortado.
Para este alarme são possíveis as seguintes causas:
- Código de erro 1 : M3, M4 ou M5 por sincronização;
- Código de erro 2 : M41 até M45 por sincronização;
- Código de erro 3 : SPOS, M19 por sincronização;
- Código de erro 11 : DB31, ... DBX30.0 (parada de fuso);
- Código de erro 12 : DB31, ... DBX30.1 (parada de fuso horária);
- Código de erro 13 : DB31, ... DBX30.2 (parada de fuso anti-horária);
- Código de erro 14 : DB31, ... DBX30.4 (posicionamento do fuso).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Eliminar conflito: p. ex. desativar a transformação antes da partida do fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22295 [Canal %1:] Spindle %2 função DBB30 não possível (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Definições: A solicitação de funcionamento através do PLC pela interface DBB30 não pode ser realizado. A causa é especificada pelo código de erro.
Código de erros:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22296 [Canal %1:] Spindle %2 Erro na mudança de marchas de transmissão (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Definições: Um erro ocorreu durante mudança de marchas de transmissão. A causa é especificada por um código de erro.
Código de erro:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno

- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado, não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC, não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22297 [Canal %1:] Spindle %2 função FC18 não é possível (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Definições: O funcionamento solicitado pelo PLC através da interface FC18 não pode ser executado. A causa é especificada por um código de erro.
Códigos de erro:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado, não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC, não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22320 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o comando PUTFTOCF não pôde ser finalizado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: A transferência cíclica do bloco de dados PUTFTOCF (correção precisa de ferramentas) não pôde ser efetuada, pois a área de transferência já se encontra ocupada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o programa de peças, especialmente o dos outros canais. Está sendo transferido um bloco de dados por um outro canal?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22321 [Canal %1:] Eixo %2 PRESET não é permitido durante o movimento de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um comando 'Preset' foi enviado do HMI ou do PLC durante o movimento de um eixo, no modo Jog.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que o eixo esteja parado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22322 [Canal %1:] Eixo %2 PRESET: valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O valor de Preset introduzido é excessivo (estouro no formato dos números)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilizar valores de Preset mais adequados (menores).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22400 [Canal %1:] Opção 'manivela de contorno' não criada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A função "manivela de contorno" foi ativada sem a opção necessária.
Se o alarme ocorre
- com a seleção da manivela de contorno via PLC, então a manivela de contorno deverá ser desselecionada para dar prosseguimento ao programa
- devido à programação de FD=0, então o programa pode ser corrigido e continuado com o bloco de correção e NCSTART.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Criar opção
- Retomar a ativação da função 'manivela de contorno'
- Alterar o programa de peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25000 Eixo %1 falha de hardware no encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Faltam os sinais do encoder de posição real momentaneamente ativo (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 = 1 (sistema de medição de posição 1) ou DB31, ... DBX1.6 = 1 (sistema de medição de posição 2)), não estão na mesma fase ou indicam um curto-circuito ao terra.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).
Apenas para PROFIdrive:
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de PowerOn presente pelo alarme de Reset 25010.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o conector do circuito de medição quanto ao contato correto. Controlar os sinais de encoder, substituir sensor de medição em caso de falhas.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

25001 Eixo %1 falha de hardware no encoder passivo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Faltam os sinais do encoder de posição real momentaneamente inativo, não estão na mesma fase ou indicam um curto à massa/curto-circuito.
Apenas para PROFIdrive:
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de PowerOn presente pelo alarme de Reset 25011.
O MDMD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de Reset presente pelo alarme de Cancel 25011.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o conector do circuito de medição quanto ao contato correto. Controlar os sinais de encoder, substituir sensor de medição em caso de falhas. Desativar a monitoração com o respectivo sinal de interface DB31, ... DBX1.5 / 1.6 = 0 (sistema de medição de posição 1/2).
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25010 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O encoder usado para controle de posição menciona sinal de sujeira (apenas em sistemas de medição com a função de sinal de sujeira).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).
Apenas para PROFIdrive:
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Reset presente ao invés do alarme de Poweron 25000.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle do sistema de medição conforme as instruções do fabricante do meio de medição.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25011 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O encoder não usado para controle de posição menciona sinal de sujeira (apenas em sistemas de medição com a função de sinal de sujeira).
Apenas para PROFIdrive:
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Reset ao invés do alarme de Poweron 25001.
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Cancel ao invés do alarme de Reset 25001.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle do sistema de medição conforme as instruções do fabricante do meio de medição.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25020 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para PROFIdrive:
Os pulsos do encoder de medição de posição entre 2 pulsos de marca zero são contatos e avaliados quanto à plausibilidade (a funcionalidade e eventual parametrização do controle de plausibilidade são realizados no lado do acionamento, os detalhes devem ser consultados na documentação do acionamento) e informados ao comando através de um telegrama PROFIdrive (interface do encoder), e o alarme é disparado conforme o resultado.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviço.
As diferenças podem resultar dos erros de transmissão, interferências, falhas de hardware do encorder ou da avaliação eletrônica no encoder utilizado para o controle de posição. A divisão do valor atual deve, portanto, ser corrijida:
1: Trecho de transmissão: corrija os conectores de valor atual para o contato correto, cabo do encoder para continuidade e também corrija os curtos-circuitos e aterramento (contato perdido?).
2. Pulsos do encorder: O fornecimento de energia do encorder está dentro dos limites de tolerância?

3. Avaliação eletrônica: Substituição ou reconfiguração do driver ou módulo do encoder utilizado.
4. Verifique MD34220 $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO e o parâmetro do driver Sinamics P0979 subíndice 5 (ou 15,25). Eles tem que ser o mesmo para o manuseio correto dos dados do encoder.
O monitoramento deve ser desativado pelo ajuste MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING [n] para 0 ou 100 (n = número do encoder: 1,2).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25021 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A monitoração refere-se ao encoder que não é utilizado pelo controle de posição! (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.5 = 0 (sistema de medição de posição 1) ou DB31, ... DBX1.6 = 0 (sistema de medição de posição 2))
As demais explanações são similares às explanações do alarme 25020.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviço. As diferenças podem ser o resultado dos erros de transmissão, interferências, falhas de hardware no encoder ou da avaliação eletrônica no encorder não-utilizado para o controle de posição. A divisão do valor atual deve, portanto, ser corrijida:
1. Trecho de transmissão: corrija os conectores de valor atual para contato de correção, cabo do encorder para continuidade e também corrija os curtos-circuitos e aterramento (perda de contato?)
2. Pulsos do encorder: o fornecimento de energia do encoder está dentro dos limites de tolerância?
3. Avaliação eletrônica: Substitua ou reconfigure o drive ou módulo encoder utilizado.
4. Corrija o MD34220 $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO e o parâmetro do driver Sinamics P0979 subíndice 5 (ou 15,25). Ambos tem que ser o mesmo para o correto manuseio dos dados do encoder.
O monitoramento pode ser desativado pelo ajuste MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] para 0 ou 100 (n = número do encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25022 Eixo %1 encoder %2 detectado problema %3

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Identificação precisa do erro

Definições: Este alarme soa somente em encoders absolutos:
a. Aviso sobre um ajuste incorreto do encoder absoluto(nos acionamentos SIMODRIVE 611D ou com PROFIdrive), isto é, quando o MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE tiver o valor 0. Neste caso é retornado um 0 como identificação precisa de erro.
b. Apenas no SIMODRIVE611D se para o encoder absoluto houver um monitoramento de marca zero ativada (veja MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING): Neste caso a posição absoluta do encoder absoluto não pôde ser lida isenta de erros:
Significado das identificações precisas de erro:
(Bit 0 Não usado)
Bit 1 Erro de paridade
Bit 2 Bit de alarme do encoder
Bit 3 Erro CRC
Bit 4 Timeout - Ausência de bit de Start na transferência EnDat
Somente exibição deste alarme, pois a posição absoluta neste momento para o controle/contorno propriamente dito não é necessária.
A ocorrência freqüente deste alarme significa que a transferência do encoder absoluto ou o encoder absoluto mesmo está danificado e uma das seguintes situações de seleção de encoder ou de Power On eventualmente mediu um valor absoluto incorreto.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: a. Verificar o ajuste do encoder (referência de máquina) e se necessário reajustar o encoder.
b. Substituir o encoder, substituir e blindar o cabo de encoder (ou desativar a monitoração de marca zero).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25030 Eixo %1 alarme de velocidade atual

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Se o eixo possui pelo menos um encoder ativo, a velocidade real do eixo é verificada ciclicamente no ciclo IPO. Se não houver nenhum erro, a velocidade real nunca poderá ser maior do que a especificada no dado de máquina específico de eixo MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT (valor limite para monitoração de velocidade). Este valor limite em [mm/min, rot./min] é especificado em aprox. 5 - 10 % maior do que a velocidade de deslocamento máxima que pode ocorrer. Através de falha de acionamento podem ocorrer excessos de velocidade, que resultam em alarme.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- specionar o cabo de setpoint de rotação (cabo Bus).
- rificar os valores reais e o sentido de controle de posição.
- ocar o sentido de controle de posição se o eixo passar sem ser controlado -> MD32110 $MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >.
- mentar o valor de monitoração no MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25031 Eixo %1 velocidade real - limite de aviso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O atual valor real de velocidade excede 80% do valor limite definido no dado de máquina
(critério interno de teste, ativado através do MD36690 $MA_AXIS_DIAGNOSIS, Bit0)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25040 Eixo %1 monitoração de eixo em repouso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O NC monitora a parada da posição em estado de velocidade zero. A monitoração é iniciada após um tempo ajustável específico de eixo no dado de máquina MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME, depois que a interpolação for concluída. É realizada uma monitoração contínua para saber se o eixo permanece dentro do limite de tolerância do MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL.
São possíveis os seguintes casos:
1. O sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação de controlador) é zero, pois o eixo está fixado mecanicamente. Através de influências mecânicas (p. ex. alta pressão de usinagem) o eixo é pressionado para fora da tolerância de posição permitida.
2. Com o circuito de controle de posição fechado (sem fixação) - o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação de controlador) é "1" - o eixo é pressionado para fora de sua posição através de elevadas forças mecânicas com uma pequena amplificação no circuito de controle de posição.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Verificar e se necessário aumentar o MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME e o MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL. O valor deve ser maior que o dado de máquina "Parada precisa - grossa" (MD36000$MA_STOP_LIMIT_COARSE).
- Estimar as forças de usinagem e reduzir, se for necessário o avanço ou aumentar a rotação do fuso.
- Aumentar a pressão do freio.
- Aumentar o ganho do circuito de regulação através de uma melhor otimização (fator Kv MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25042 Eixo %1 monitoração de velocidade zero com limitação de torque/força

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A posição final definida não foi atingida durante o tempo especificado no dado de máquina.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: - Se o torque do acionamento (FXST) estiver muito baixo, i.é. a força do motor não bastar para atingir a posição final: aumentar -> FXST.
- Se a usinagem da peça for muito lenta, poderá causar um atraso no alcance da posição final: aumentar -> MD36042 $MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25050 Eixo %1 monitoração de contorno

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A NCK calcula para cada ponto de interpolação de um eixo (valor nominal) o valor atual que devia resultar, baseado em um modelo interno. Se a diferença entre este valor atual calculado e o verdadeiro valor atual da máquina for maior que a margem estabelecida no dado de máquina MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, ocorrerá a parada do programa com a emissão de uma mensagem de alarme.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar a área de service autorizada.
- Verificar se o valor de tolerância do MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, não é excessivamente pequeno.

- Verificar a otimização da malha de posicionamento (fator Kv no dado de máquina MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN), para averiguar se o eixo segue o valor nominal sem "overshooting". Caso contrário, dever ser melhorada a otimização do regulador de velocidade ou reduzir o fator Kv.
- Melhoria da otimização do regulador de velocidade.
- Verificar a mecânica (deslocamento suave, massa inercial).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25060 Eixo %1 limite máximo de valor de comando atingido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O valor nominal da rotação tem seu limite superior excedido por mais tempo que o permitido.
O valor nominal de rotação é limitado em porcentagem com o dado de máquina MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT específico de eixo. O valor de entrada de 100% corresponde à rotação nominal do motor e com isso a velocidade do avanço rápido (valores padrão: p. ex. 840D=110%).
Para SINAMICS: O parâmetro de acionamento p1082 também tem um efeito limitador.
Ultrapassagens rápidas são toleradas, se não durarem mais tempo que o permitido no dado de máquina MD36220 $MA_CTRLOUT_LIMIT_TIME específico de eixo. O valor nominal é limitado durante este tempo pelo valor máximo ajustado (MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Este alarme não deveria ocorrer se o controlador de acionamento e demais condições de usinagem estiverem corretamente ajustados.
- Controlar valores reais: mobilidade local forçada da unidade de avanço, colapso de rotação através do torque gerado pelo contato da peça com a ferramenta, deslocamento contra este obstáculo fixo, entre outros.
- Controlar o sentido de controle de posição: O eixo passa sem ser controlado?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25070 Eixo %1 limite de drift excedido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Apenas para acionamentos analógicos:
O valor máximo permitido para o desvio (valor de desvio interno e integrado da compensação automática de desvios) foi excedido na última compensação! O valor máximo permitido é definido no dado de máquina específico de eixo MD36710 $MA_DRIFT_LIMIT. O valor de desvio mesmo não sofre limitações.
Compensação automática de desvios: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=1
O desvio entre as posições nominal e real (drift) é verificado ciclicamente em ciclo IPO e com os eixos parados para ser compensado automaticamente em zero, através da integração lenta de um valor de desvio interno.
Compensação de desvios manual: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=0
No dado de máquina MD36720 $MA_DRIFT_VALUE pode ser adicionado um offset estático ao setpoint de rotação. Ele não é incluído na monitoração de desvios, pois ele atua como um deslocamento de ponto zero de tensão.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Ajustar a compensação de drift no acionamento com a compensação de drift automática desligada até o erro de acompanhamento se aproximar de zero. Reativar em seguida a compensação de drift automática para compensar as alterações dinâmicas de drift (efeitos de aquecimento).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25080 Eixo %1 monitoração de posicionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para blocos em que a 'parada exata' for efetiva, o eixo deverá ter atingido a janela de 'parada exata' antes do tempo de posicionamento programado no dado de máquina específico de eixo MD36020 $MA_POSITIONING_TIME.
Parada exata aproximada: MD36000 $MA_STOP_LIMIT_COARSE
Parada exata precisa: MD36010 $MA_STOP_LIMIT_FINE
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar se os limites de parada exata (aproximada e precisa) correspondem às características dinâmicas dos eixos, caso contrário, aumentá-los, considerando também o tempo de posicionamento do MD36020 $MA_POSITIONING_TIME.
Verificar a otimização do regulador de velocidade e de posição; selecionar o maior ganho possível.
Verificar o ajuste do fator Kv (MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN), e aumentá-lo se necessário.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25100 Eixo %1 comutação de encoder não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para a comutação de encoders de medição solicitada faltam os requisitos:
1. O novo encoder selecionado deve ser passado para ativo: DB31, ... DBX1.5 / 1.6 = 1 (sistema de medição de posição 1/2)
2. A diferença de valores reais ente os dois encoders é maior do que o valor definido no dado de máquina específico de eixo MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL (tolerância máxima com comutação de valores reais de posição).
A ativação do respectivo sistema de medição é realizada em função do dos sinais de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 (sistema de medição de posição 1) e DB31, ... DBX1.6 (sistema de medição de posição 2), isto é, com este sistema de medição será operado o controle de posição. O outro sistema de medição é acionado no modo de seguimento. Se os dois sinais de interface estiverem em "1", apenas o 1º sistema de medição estará ativo, se os dois sinais de interface estiverem em "0", o eixo será estacionado.
A comutação é realizada imediatamente com a troca dos sinais de interface, mesmo com o eixo em movimento!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Durante o referenciamento do encoder ativo de valores reais de posição, após a conclusão da fase 3, o sistema de valores reais do encoder inativo também é passado para o mesmo ponto de referência. Uma posterior diferença de posições entre os dois sistemas de valores reais somente pode ocorrer através de um defeito de encoder ou através de um deslocamento mecânico entre os encoders.
- Controle dos sinais de encoder, cabo de valores reais, conector.
- Controle da fixação mecânica (deslocamento dos cabeçotes de medição, possível torção mecânica).
- Aumentar o MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL.
Uma continuação do programa não é possível. O programa deve ser cancelado com RESET, depois a execução do programa pode ser reiniciar com NC-START, eventualmente no ponto de interrupção após o "Pré-processamento de blocos com/sem cálculo".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25105 Eixo %1 tolerância entre os encoders de posição excedida

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Os dois sistemas de medição divergem consideravelmente, i.é. a diferença de valor atual monitorada ciclicamente dos dois sistemas de medição é superior à tolerância correspondente no dado de máquina MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL. Pode ocorrer somente quando ambos os sistemas de medição estiverem ativos e referenciados (MD30200 $MA_NUM_ENCS = 2). O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar a área de service autorizada. Verificar os dados de máquina dos encoders ativos e selecionados. Verificar o dado de máquina para a tolerância do encoder (MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL)

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25110 Eixo %1 encoder selecionado não está disponível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O encoder selecionado não corresponde ao número máximo de encoders no dado de máquina específico de eixo MD30200 $MA_NUM_ENCS, ou seja, o segundo encoder não existe.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir no dado de máquina MD30200 $MA_NUM_ENCS ('Número de encoders') a quantidade de encoders utilizados para este eixo.
Valor de entrada 0: Eixo sem encoder, p.ex. fuso
Valor de entrada 1: Eixo com 1 encoder, configuração standard
Valor de entrada 2: Eixo com 2 encoders, p.ex. sistema de medição direto e indireto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25200 Eixo %1 o bloco de parâmetros solicitado é inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para o controle de posicionamento foi solicitado um novo bloco de parâmetros cujo número está fora do limite permitido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de interface específicos de eixo e fuso DB31, ... DBX9.0 - .2 (seleção do grupo de parâmetros do servo A, B, C).
Um grupo de parâmetros compreende os dados de máquina:
- MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n]
- MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n]
- MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN [n]
- MD32800 $MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]
- MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]
- MD32910 $MA_DYN_MATCH_TIME [n]
- MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT [n]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25201 Eixo %1 falha no acionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para PROFIdrive:
O acionamento menciona um erro grave que impede a disponibilidade de operação do acionamento. A causa exata do erro/falha deve ser determinado através da avaliação dos alarmes extras (eventualmente é necessário ativar estes alarmes de diagnóstico através da parametrização dos dados MD DRIVE_FUNCTION_MASK, PROFIBUS_ALARM_ACCESS, etc.):
Alarmes 380500 e 380501 (ou conversão correspondente dos números de alarmes na página da HMI).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Avaliação dos alarmes de acionamento acima referidos.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25202 Eixo %1 esperando pelo acionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Falha do grupo do acionamento (auto-cancelável).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apenas para PROFIdrive:
Esperar pelo acionamento. O alarme cobre problemas semelhantes aos do alarme 25201 (consulte este alarme). O alarme aparece constante durante a inicialização, quando o acionamento não se comunica (p. ex. falta de contato do conector do PROFIBUS). Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e em problemas permanentes, ele é substituído pelo alarme 25201 após o timeout interno.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

25220 Eixo %1 Relação de transmissão alterada com o ESR liberado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Visto que uma alteração na relação de transmissão tem efeito sobre o curso de retrocesso percorrido pelo acionamento, não será possível fazer alterações na relação de transmissão durante os seguintes períodos:
- entre a última programação do curso de retrocesso com ESRR e a liberação do ESR
- a partir da liberação ESR
Os seguintes dados de máquina definem as relações de transmissão de um eixo:
MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM
MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA
MD31064 $MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM
MD31066 $MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA
A relação de transmissão não deve ser alterada nos períodos descritos acima, por exemplo, através da mudança de grupos de parâmetros.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: No caso de faltar a liberação o ESR:
- Alteração da relação de transmissão antes da programação do curso de retrocesso cm ERSS
ou
- Nova programação do curso de retrocesso com ESRR após a alteração da relação de transmissão
Em seguida liberar novamente o ESR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26000 Eixo %1 supervisão de eixo em repouso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo fixado foi pressionado para fora de sua posição nominal. O desvio permitido é definido no dado de máquina específico de eixo MD36050 $MA_CLAMP_POS_TOL.
A fixação de um eixo é ativada com o sinal de interface específico de eixo: DB31, ... DBX2.3 (fixação em andamento).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Averiguar o desvio de posição em relação à posição nominal e, de acordo com a mesma, aumentar a tolerância permitida no MD ou providenciar uma melhoria mecânica do freio (por exemplo aumentar a pressão de aperto).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26001 Eixo %1 erro de parametrização: Compensação de atrito

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Não é permitido parametrizar a curva característica de adaptação durante a compensação de erros de quadrante, pois o valor de aceleração 2 (MD32560 $MA_FRICT_COMP_ACCEL2) não se situa entre o valor de aceleração 1 (MD32550 $MA_FRICT_COMP_ACCEL1) e o valor de aceleração 3 (MD32570 $MA_FRICT_COMP_ACCEL3).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar os parâmetros de ajuste da compensação de erros de quadrante (compensação de fricção), se necessário, desligar a compensação via MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26002 Eixo %1 encoder %2 Erro de parametrização: Número de traços do encoder

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Definições: 1. Sistema de medição rotativo (MD31000 $MA_ENC_IS_LINEAR[] == FALSE)
O número de traços do encoder configurado no MD31020 $MA_ENC_RESOL[] não é compatível com o dado de máquina para acionamento (PROFIdrive: p979) ou um dos dois MDs é igual a zero!
2. Sistema de medição absoluta (MD30240 $MA_ENC_TYPE[] == 4)
Em encoders absolutos também é verificada a consistência da resolução da pista incremental e absoluta oferecida pelo acionamento.
Para acionamentos PROFIdrive:
compare o parâmetro de acionamento p979 (assim como eventuais parâmetros internos do acionamento e específicos do fabricante de acordo com a respectiva documentação) ou compare as imagens no NC-MDs $MA_ENC_RESOL, $MA_ENC_PULSE_MULT, $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO, etc.
As condições que geram o disparo do alarme são:
* Número de traços no acionamento != $MA_ENC_RESOL
* A normalização e alta resolução das interfaces de PROFIdrive no p979 não são permitidas (fator de deslocamento permitido de 0...30 Bits)
* Para encoders absolutos: Os formatos de interface no p979 para informação absoluta e informação incremental não são compatíveis entre si (isto significa que a posição absoluta no XIST2 é retornada com uma resolução muito imprecisa para uma reconstrução completa da posição)
* Para encoders rotativos após caixa redutora (e ampliação da faixa de deslocamento ativa conforme $MA_ENC_ABS_BUFFERING): O formato de posição absoluta (no Gx_XIST2) é completo/suficiente para a reconstrução da posição mesmo após o Power Off de acordo com a seguinte condição: O MA_ENC_RESOL*MA_ENC_PULSE_MULT*$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO não pode ser menor que 2**32.
A solução contra a ocorrência do alarme no último caso é possível com o aumento do valor do $MA_ENC_PULSE_MULT (ou da parametrização feita pelo acionamento, p. ex. p418/419 no SINAMICS) ou (com a presença dos pré-requisitos necessários) através da desativação da ampliação da faixa de deslocamento - veja o $MA_ENC_ABS_BUFFERING

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Ajustar os dados de máquina.
Em encoders absolutos devem ser avaliados os eventuais alarmes de acionamento que indicarem problemas de encoder. Estes podem ser a causa de registros incorretos em MD1022 $MD_ENC_ABS_RESOL_MOTOR/MD1032 $MD_ENC_ABS_RESOL_DIRECT, os quais são lidos do acionamento pelo próprio encoder.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26003 Eixo %1 erro de parametrização: Passo do fuso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O passo de fuso especificado no dado de máquina MD31030 $MA_LEADSCREW_PITCH específico de eixo para o fuso de esferas/fuso trapezoidal é zero.
O alarme pode ser reconfigurado com MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Determinar o passo do fuso de esferas (Informação do fabricante da máquina ou medição do passo através de uma cobertura removida) e no dado da máquina MD31030: $MA_LEADSCREW_PITCH inserir LEADSCREW_PITCH (normalmente 10 ou 5 mm/rot.).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26004 Eixo %1 encoder %2 erro de parametrização: Distância dos traços com encoders lineares

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Definições: O período de divisão configurado no MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST específico de eixo é zero ou difere dos respectivos parâmetros de acionamento. Para entendimento das relações, compare as explanações do alarme 26002 (no trecho sobre encoder rotativo).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Especificar o período de divisão da régua linear de medição conforme as informações do fabricante da máquina MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26005 Eixo %1 erro de parametrização: Avaliação da saída

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para acionamentos analógicos:
A avaliação de saída do setpoint de rotação analógico ajustada no dado de máquina MD32250 $MA_RATED_OUTVAL ou no MD32260 $MA_RATED_VELO é zero.
A avaliação de saída ativa da interface de setpoint de rotação é zero:
a. O MD32260 $MA_RATED_VELO é zero, mesmo que a definição de um valor de referência de normalização for necessária devido o ajuste do MD32250 $MA_RATED_OUTVAL>0,
b. O respectivo parâmetro de normalização por parte do acionamento é zero, inválido ou indisponível, mesmo com a seleção de um ajuste de normalização de interfaces devido o MD32250 $MA_RATED_OUTVAL=0.
Neste caso o parâmetro de acionamento definido para normalização não é dado pelo PROFIdrive, mas especificamente pelo fabricante (compare a respectiva documentação do acionamento: Para SIMODRIVE611U: p880; para SINAMICS: p2000).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. No dado de máquina MD32250 $MA_RATED_OUTVAL é especificada a tensão de saída nominal [%] do valor nominal máximo (10V) com a qual o número de rotações nominal do motor deverá ser alcançado em [Graus/s] (dado de máquina MD32260 $MA_RATED_VELO).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26006 Eixo %1 encoder %2 tipo de encoder/saída %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Tipo de encoder/saída

Definições: Nem todo tipo de encoder ou tipo de saída é possível para todas versões de comando e de acionamento.
Ajustes permitidos:
MD30240 $MA_ENC_TYPE
= 0 Simulação (sempre permitido)
= 1 Encoder incremental de sinal bruto (SIMODRIVE611D e PROFIdrive)
= 4 Encoder absoluto (todos encoders absolutos suportados pelo acionamento PROFIdrive)
MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE
= 0 Simulação
= 1 Standard (acionamentos PROFIdrive)
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Controlar e corrigir os dados de máquina MD30240 $MA_ENC_TYPE e/ou MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26007 Eixo %1 quantidade inválida de passos aproximados para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A quantidade de passos aproximados para compensação de erro de quadrante deve situar-se na área 1 <= largura de passo aproximado <= valor máximo de MD18342 $MN_MM_QEC_MAX_POINTS (atualmente 1025), porque um valor maior irá exceder a capacidade de memória disponível.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Configurar a variável de sistema $AA_QEC_COARSE_STEPS corretamente!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26008 Eixo %1 quantidade inválida de passos precisos para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O incremento fino no QFK $AA_QEC_FINE_STEPS deverá estar na faixa 1 <= incremento fino <= 16, pois esta grandeza influencia no tempo de processamento do QFK.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Configurar a variável de sistema $AA_QEC_FINE_STEPS corretamente!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26009 Eixo %1 estouro de memória para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O produto dos dados $AA_QEC_COARSE_STEPS+1 e $AA_QEC_FINE_STEPS não deverá exceder o número máximo de pontos da curva característica (MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS). No caso de uma curva característica dependente da direção, é válido este critério para 2* ($AA_QEC_COARSE_STEPS+1) * $AA_QEC_FINE_STEPS!

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Ou aumentar MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS ou reduzir $AA_QEC_COARSE_STEPS e/ou $AA_QEC_FINE_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26010 Eixo %1 curva característica de aceleração com erro na compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: $AA_QEC_ACCEL_1/2/3: A curva característica de aceleração é dividida em três áreas. Em cada área há uma quantidade diferente de passos de aceleração. Os dados standard deverão ser alterados somente se a compensação nessas áreas de aceleração for insuficiente.
Valores standard:
- $AA_QEC_ACCEL_1 em cerca de 2% da aceleração máxima ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_2 em cerca 60% der aceleração máxima ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_3 na aceleração máxima (MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Introduzir corretamente os valores: 0 < $AA_QEC_ACCEL_1 < $AA_QEC_ACCEL_2 < $AA_QEC_ACCEL_3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26011 Eixo %1 períodos de medição inválidos na compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: $AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: Tempo de medição para a determinação do critério de erro.
O período de medição começa quando o critério para ativar a inserção do valor de compensação for satisfeito (a velocidade desejada muda de sinal). A finalização é determinada por valores de dados de máquina. Em geral, são necessários períodos de medição diferentes para as três áreas da curva característica. Os parâmetros deverão ser alterados apenas no caso da ocorrência de falhas. Os três dados são, respectivamente, válidos para as três áreas de aceleração correspondentes.
$AA_QEC_MEAS_TIME_1 indica o período de medição (para a determinação do critério de erro) para acelerações na faixa de 0 até $AA_QEC_ACCEL_1.
$AA_QEC_MEAS_TIME_2 indica o período de medição na faixa de $AA_QEC_ACCEL_1 até $AA_QEC_ACCEL_2.
$AA_QEC_MEAS_TIME_3 indica o período de medição na faixa de $AA_QEC_ACCEL_2 até $AA_QEC_ACCEL_3 e assim por diante.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir corretamente os valores: 0 < $AA_QEC_MEAS_TIME_1 < $AA_QEC_MEAS_TIME_2 < $AA_QEC_MEAS_TIME_3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26012 Eixo %1 controle de avanço adiantado não ativado com compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O critério de erro para a determinação do erro de quadrante exige uma configuração correta para o controle de avanço adiantado (feedforward contol).

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Ligar e ajustar corretamente o controle de avanço adiantado.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26014 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Definições: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26015 Eixo %1 dado de máquina %2[%3] valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26016 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Definições: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26017 Eixo %1 dado de máquina %2[%3] valor inválido

Parâmetros:
%1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação:
NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26018 Eixo %1 saída de valor nominal do acionamento %2 utilizado repetidamente

Parâmetros:
%1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Definições:
A mesma atribuição de setpoint foi realizada em duplicidade.
MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR contém o mesmo valor para diferentes eixos.
PROFIdrive: Os MDs mencionados contém os mesmos valores para diferentes eixos, ou diferentes entradas em $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém os mesmos valores.

Reação:
Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o departamento de manutenção autorizado. Evitar a dupla parametrização da saída de valor nominal, corrigindo MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Verifique também o tipo bus selecionado MD30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26019 Eixo %1 encoder %2 medição não é possível com este módulo de regulação

Parâmetros:
%1 = Número do eixo NC
%2 = Número do encoder

Definições: Caso o dado de máquina MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] contenha um valor diferente de zero, o controle encontrou pelo menos um módulo de regulação que não suporta a medição. Do programa de peça foi programada a medição para o eixo correspondente.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Se possível, alterar o movimento de medição de forma a que o eixo respectivo não tenha que se movimentar; e não programar este eixo no bloco MEAS novamente. No entanto, já não é possível consultar um valor medido para este eixo. Senão, substituir o módulo de regulação por um outro que suporte a medição. Veja MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26020 Eixo %1 encoder %2 erro de hardware %3 durante inicialização

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Identificação precisa do erro

Definições: Erro na inicialização ou acesso ao encoder

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Informe o pessoal autorizado/departamento de serviço. Retifique o erro de hardware, substitua o encoder se necessário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26022 Eixo %1 encoder %2 medição com simulação de encoder não é possível

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do encoder

Definições: O alarme ocorrerá no controle quando uma medição for feita sem o encoder estar fisicamente instalado (encoder simulado).

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Se possível, alterar o movimento de medição de forma a que o eixo respectivo não tenha que se movimentar; esse eixo também não deve ser programado no bloco MEAS novamente. No entanto, já não é possível consultar um valor medido para este eixo.
- Assegurar-se de que não ocorram medições com encoders simulados (MD30240 $MA_ENC_TYPE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26024 Eixo %1 dados de máquina %2 valor alterado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Definições: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado pelo software

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique MD

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26025 Eixo %1 dados de máquina %2[%3] valor alterado

Parâmetros:
%1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado internamente pelo software para um valor válido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique MD

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26026 Eixo %1 Parâmetro de acionamento P2038 do SINAMICS com valor inadmissível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições:
Apenas para acionamentos SINAMICS:
O Interface Mode, o qual é configurado através do parâmetro de acionamento P2038, não está em SIMODRIVE 611 universal.
O alarme pode ser cancelado através do MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit15.
Porém, aqui devemos observar:
- A ocupação específica de módulo dos bits nas palavras de comando e de estado pode ser diferente.
- Os blocos de dados de acionamento podem ser criados conforme necessidade e não precisam ser subdivididos em 8 grupos. (Para mais detalhes consulte o manual de colocação em funcionamento do SINAMICS). Com isso é possível que os parâmetros dos motores 2-4 estejam atribuídos incorretamente.

Reação:
NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
- P2038 = definir 1, ou
- P0922 = definir 100...199, ou
- MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, definir Bit15 (observar condições gerais)
e executar o PowerOn uma vez.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26027 Eixo %1 modo Stiffness Splines não está disponível (%2)

Parâmetros:
%1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = ID fino

Definições:
O modo Stiffness Splines não está disponível.
Codificação de multa:
Bit 0 - Bloqueamento da função SINAMICS não está presente (veja P0108)
Bit 1 - $MN_DRIVE_TELEGRAMM_TYPE, conjunto de telegrama que suporta a funcionalidade splines (por exemplo, telegrama 136)
Bit 2 - Conjunto $MA_VELO_FFW_WEIGHT = 100%

Bit 3 - Conjunto $MA_FIPO_TYPE = 2
Bit 4 - Conjunto $MA_FFW_MODE = 3 ou 4
Bit 5 - Conjunto $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO = 1

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Conjunto $MA_SPLINES_CONTROL_CONFIG=0, ou note e implemente o código de erro de multa.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26030 Eixo %1 encoder %2 Posição absoluta perdida

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Definições: A posição absoluta do encoder absoluto tornou-se inválida
- visto que na mudança de grupo de parâmetros foi detectada uma relação alterada das marchas de transmissão entre o encoder e a usinagem ou
- devido a uma troca de encoders (mudou o número de série do encoder absoluto, compare o MD34230 $MA_ENC_SERIAL_NUMBER, assim como o parâmetro específico de acionamento).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Novo referenciamento / nova sincronização do encoder absoluto; instalar o encoder absoluto no lado da carga, configurar corretamente (p. ex. MD 31040 $MA_ENC_IS_DIRECT).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26031 Eixo %1 erro de configuração mestre-escravo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Este alarme surge se o mesmo eixo de máquina for configurado, simultaneamente, como eixo mestre e escravo. Cada eixo acoplado através de mestre-escravo pode ser operado ou como mestre ou como escravo.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar os dados de máquina de todos os eixos acoplados, e se necessário, corrigi-los:
- MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
- MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26032 [Canal %1:] Eixo %2 Master-Slave não configurado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O acoplamento mestre-escravo não pôde ser ativado devido a falta de configuração.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a atual configuração do acoplamento mestre-escravo.
A configuração pode ser modificada através da instrução MASLDEF ou dos dados de máquina MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD e MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26050 Eixo %1 mudança do conjunto de parâmetros de %2 para %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = ra %3 não é possível
%3 = Índice: novo bloco de parâmetros

Definições: A mudança do conjunto de parâmetros não pode ser efetuada sem saltos. Isto é devido ao conteúdo do conjunto de parâmetros a ser ativado, p.ex. diferentes fatores de engrenamento de carga.

Reação: O NC comuta para modo follow-up.
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Nos casos a seguir, a comutação de bloco de parâmetros também é realizada com diferentes configurações dos fatores de transmissão de carga, via MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA e MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM, sem a emissão de alarme:
1. Caso nenhum controlador de posição esteja ativo (ex: em modo de acompanhamento ou se o fuso esteja no modo de velocidade controlada).
2. No controle de posição com o encoder direto.
3. No controle de posição com encoder indireto (a última posição calculada não deve exceder o valor definido em MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26051 [Canal %1:] Bloco %2 parada antecipada no modo contínuo de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A interpolação de avanço não parou no final do bloco, como foi requerido, mas somente desacelerará até a parada no próximo bloco. Esta situação de erro ocorre se a parada na mudança de bloco não planejada pela interpolação de avanço, ou não foi detectada em tempo. Uma possível causa é que o PLC tenha trocado de rotação quando MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START > 0, e a máquina teve que aguardar até que o fuso tenha atingido sua rotação nominal. Uma outra possível causa é que a ação síncrona necessite ser finalizada antes a interpolação de avanço continue. O alarme é somente enviado se MD11400 $MN_TRACE_SELECT = 'H400'. A saída do alarme é normalmente suprimida. - MD11400 $MN_TRACE_SELECT tem o nível de proteção Siemens para password.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Programar G09 no bloco anterior a emissão do alarme, para permitir à interpolação de avanço parar como planejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26052 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade avanço muito alta para transmissão de função auxiliar

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Geralmente, este alarme soa em um bloco com transmissão de função auxiliar durante um movimento. Neste caso, o tempo de espera para reconhecimento da função auxiliar não foi maior que o planejado.
O alarme também soa se a inconsistência interna de controle causar o modo contínuo de avanço (G64, G641, ...), para ser bloqueado inesperadamente.
A interpolação de avanço para abruptamente no fim do bloco indicado na mensagem (interrupção regenerativa). Frequentemente, o alarme 21620 é causado como alarme de acompanhamento. Caso não, o trecho continua após a mudança do bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - O tempo calculado para a transmissão de função auxiliar durante o movimento origina-se no PLC na maioria dos sistemas. Caso contrário,MD10110 $MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE é utilizado para este fim.
- Basicamente, o alarme pode ser evitado programando o bloco G09 indicado na mensagem. Isso interrompe brevemente a interpolação do trecho no fim do bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26053 [Canal %1:] Bloco %2 Problema de interpolação no LookAhead (módulo %3, identificação %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Definições: O sincronismo entre a interpolação e a preparação está com erro.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor entrar em contato com a Siemens.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26054 [Canal %1:] Bloco %2 Alarme de interpolação no LookAhead (módulo %3, problema %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Definições: A capacidade de processamento é insuficiente para criar um perfil uniforme de velocidade de percurso. Disto podem resultar colapsos de velocidade.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Alterar a parametrização. Aumentar o ciclo de interpolação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26070 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser controlado pelo PLC, quantidade máxima excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Houve a tentativa de se criar mais eixos do que os permitidos para um eixo controlado pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a opção "número de eixos controlados pelo PLC" e, se necessário, corrigir ou diminuir a quantidade solicitada de eixos controlados pelo PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26072 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo não pode ser controlado pelo PLC. Neste momento, o eixo não pode ser controlado de nenhuma maneira pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar 'Release' ou 'Waitp' para converter o eixo em um eixo neutro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26074 [Canal %1:] Cancelar o controle pelo PLC do eixo %2 não é permitido no atual usuário

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O PLC pode retornar o direito de controle de um eixo para a execução do programa de peças somente se o eixo estiver pronto para funcionamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Cancelar o sinal VDI de interface "PLC controla eixo", e ativar "Reset axial" e repetir o processo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26075 [Canal %1:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, controlado exclusivamente pelo PLC

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: Este eixo é controlado exclusivamente pelo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deixar o eixo ser controlado pelo PLC, não de modo exclusivo, mas de modo temporário. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit4.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26076 [Canal %1:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, eixo PLC atribuído definitivamente

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O eixo foi atribuído definitivamente como eixo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não definir o eixo como eixo PLC atribuído definitivamente. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26080 [Canal %1:] Posição de retorno do eixo %2 não programada ou inválida

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: Nenhuma posição de retorno programada para o eixo no momento da ativação ou a posição é inválida

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Primeiro criar o valor com POLFA(eixo, tipo , pos.), neste caso criar o tipo = 1 (absoluto) ou o tipo = 2 (incremental); tipo = 0 marca uma posição inválida

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26081 [Canal %1:] A ativação axial do eixo %2 foi ativada, mas o eixo não é controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: A ativação axial dos eixos individuais foi ativada. Até o momento da ativação, o eixo não está sendo controlado pelo PLC (nenhum eixo individual). Ou a posição é inválida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Primeiro passar o eixo para ser controlado pelo PLC (para criar eixos individuais).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26082 [Canal %1:] ESR foi acionado para eixo controlado pelo PLC %2

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: Um ESR axial foi acionado para um eixo individual (eixo controlado pelo PLC):
A visualização pode ser suprimida via dado de máquina MD11410: $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit28 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O eixo individual encontra-se em estado de parada axial após o movimento ESR.
O alarme é cancelado se ocorre um Reset axial para o eixo individual,
e então o eixo individual poderá der deslocado novamente.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação
O eixo individual encontra-se em estado de parada axial após o movimento ESR.
O alarme é cancelado se ocorre um Reset axial para o eixo individual,
e então o eixo individual poderá der deslocado novamente.

26100 Eixo %1 acionamento %2 sinal de vida ausente

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Definições: Caso especial: A emissão do número de acionamento=0 significa que ocorreu um timeout de processamento no nível IPO (consulte também o alarme 4240)

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reinialização do acionamento, verifique software do acionamento.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26101 Eixo %1 acionamento %2 sem comunicação

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Definições: Apenas para PROFIdrive:
O acionamento não se comunica.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar a configuração do bus.
- Verificar a interface (conector removido, opcional do modulo não ativado, etc).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26102 Eixo %1 acionamento %2 sinal de vida ausente

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Definições: Apenas para PROFIdrive:
A célula de sinal de vida não é mais atualizada pelo acionamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar os ajustes de ciclo (Recomendação: p. ex. MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0.0)
- Se necessário, prolongar o tempo de ciclo.
- Reinicializar o acionamento.
- Testar o software do acionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26105 Acionamento para o eixo %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Apenas para PROFIdrive:
O acionamento parametrizado para o eixo indicado não pôde ser encontrado. Por exemplo, no NC foi parametrizado um PROFIBUS Slave que não está contido no SDB tipo 2000.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: As possíveis causas são:
- MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE acidentalmente diferente de 0; o acionamento deveria ser simulado (= 0).
- MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR especificado incorretamente, isto é, os números lógicos de acionamento foram trocados e para este acionamento existe um valor inválido no MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (veja o seguinte item) ou foi especificado um número de acionamento que não existe no barramento (deve-se verificar p. ex. o número de escravos).
- O MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém valores que não foram configurados no PROFIBUS (e que também não estão no SDB tipo 2000) ou então não foram selecionados iguais durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26106 Encoder %2 para o eixo %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Definições: Apenas para PROFIdrive:
O encoder parametrizado para o eixo indicado não pôde ser encontrado. Por exemplo, no NC foi parametrizado um PROFIBUS Slave que não está contido no SDB ou um hardware com defeito foi reportado para ele.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: As possíveis causas são:
- MD30240 $MA_ENC_TYPE acidentalmente diferente de 0; o encoder deveria ser simulado (= 0).
- MD30220 $MA_ENC_MODULE_NR especificado incorretamente, isto é, os números lógicos de acionamento foram trocados e para este acionamento existe um valor inválido no MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (veja o seguinte item) ou foi especificado um número de acionamento que não existe no bus (deve-se verificar p. ex. o número de slaves).
- O MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém valores que não foram configurados no PROFIBUS (p. ex. os valores não estão no SDB Type 2000) ou então foram selecionados endereços divergentes durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída do acionamento na configuração PROFIBUS.

- Um erro fatal de encoder foi detectado durante sua seleção (encoder com defeito, removido), por isso o estado de repouso não pode ser ignorado (neste caso, o alarme é disparado ao invés do alarme 25000/25001 - favor verificar outras possíveis causas de erro).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26110 Acionado parada/retrocesso do acionamento independente

Definições: Apenas para SINAMICS:
Alarme informativo: Pelo menos em um eixo foi disparado um comando de "parada e retrocesso autônomos de acionamento"

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Desativar a parada e retrocesso autônomos de acionamento, e confirmar o alarme com Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26120 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, mas o eixo deverá ser definido como NEUTRAL

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: Deve ser definido um eixo como NEUTRO com configuração ESR e $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1.
Porém, os eixos neutros (exceto eixos individuais) não podem executar nenhum ESR.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0, antes que o eixo seja definido como NEUTRAL.
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26121 [Canal %1:] Eixo %2 é NEUTRO e deve ser definido $AA_ESR_ENABLE = 1

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deve ser definido em eixos neutros (exceto eixos neutros).
Os eixos neutros (exceto eixos individuais) não podem executar nenhum ESR.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deve ser aplicado em eixos neutros (exceto eixos neutros).
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26122 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, a troca de eixos não é executada neste estado

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: Com $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não é permitida nenhuma troca de eixos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Antes da troca de eixos definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0.

26124 [Canal %1:] Eixo %2, $AC_ESR_TRIGGER ativado, mas o eixo é NEUTRO e não pode executar nenhum ESR

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O ESR específico de canal ($AC_ESR_TRIGGER) foi ativado, mas um eixo com configuração ESR é NEUTRO no momento do disparo.
Os eixos neutros são ignorados no ESR (exceto eixos individuais, todavia estes reagem somente com o $AA_ESR_TRIGGER[Ax]).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deveria ser definido para eixos neutros.
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26126 [canal %1:] Bloco %2; eixo %3: o ESRR ou o ESRS não pôde ser executado, código de erro %4

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso
%4 = Código de erro

Definições: A gravação dos dados dos comandos de programa de peça ESRR ou ESRS não pôde ser executada.
Código de erro:
1: O eixo indicado não foi associado a nenhum acionamento.
2: Um ou mais parâmetros ESR não estão disponíveis no SINAMICS.
3: Houve o impedimento da gravação de um ou mais parâmetros ESR no SINAMICS.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Código de erro:
1: Verifique a associação dos eixos NC com os acionamentos.
2: Um ou mais parâmetros ESR não estão disponíveis no SINAMICS.
Verifique a associação dos eixos NC com os acionamentos.
A programação do ESRR ou do ESRS somente é possível para o SINAMICS a partir da versão V4.4.
O módulo de função "parada e retrocesso autônomos de acionamento" não está ativo no SINAMICS.
3: Houve o impedimento da gravação de um ou mais parâmetros ESR no SINAMICS.
Ative a emissão de outros alarmes informativos através do MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
A gravação dos dados dos comandos de programa de peça ESRR ou ESRS foi negada.
Verificar a programação
Confirmar o alarme com Reset

26200 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes das cadeias cinemáticas $NK_CHAIN_NAME[%3] e $NK_CHAIN_NAME[%4] são iguais]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da 1ª cadeia
%4 = Índice da 2ª cadeia

Definições: Existem (pelo menos) duas cadeias cinemáticas com o mesmo nome. Os nomes das cadeias cinemáticas deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar os nomes das cadeias cinemáticas envolvidas

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26201 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia RAIZ não foi encontrado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O elemento de cadeia cinemática com o nome especificado em MD16800 $MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME não foi encontrado.
Este erro não ocorre se os elementos de cadeia cinemática não forem definidos, ou seja, se todas as variáveis do sistema $NK_NAME[n] estiverem vazias.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o conteúdo dos dados de máquina MD16800 $MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME para que se refira a um elemento de cadeia cinemática existente ou adapte o nome de um elemento de cadeia cinemática ao conteúdo dos dados especificados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26202 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes dos elos de cadeia cinemática $NK_NAME[%3] e $NK_NAME[%4] são iguais]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1º elemento de cadeia
%4 = Índice do 2º elemento de cadeia

Definições: Existem (pelo menos) dois elos de cadeia cinemática com o mesmo nome. Os nomes dos elos de cadeia cinemática deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar os nomes dos elos de cadeia cinemática envolvidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26204 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_NEXT[%4] faz referência, já está presente na cadeia

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elemento da cadeia

Definições: Em um elo de cadeia como próximo elo é indicado um elo de cadeia que já está contido na cadeia. Com isso é definida uma cadeia fechada não permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir a cadeia cinemática de modo que não resulte em nenhuma cadeia fechada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26206 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_1ST_ELEM[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do primeiro elo de cadeia
%4 = Índice da cadeia

Definições: O elo de cadeia que foi indicado como primeiro elo de uma cadeia cinemática não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NK_1ST_ELEM[...] o nome de um elo de cadeia existente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26208 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_NEXT[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elo de cadeia

Definições: O elo de cadeia que foi indicada como próximo elo de uma cadeia cinemática não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NK_NEXT[...] o nome de um elo de cadeia existente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26210 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_PARALLEL[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de cadeia paralela
%4 = Índice do elo de cadeia

Definições: O elemento de cadeia paralela especificada não foi encontrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Em $NK_PARALLEL[...], especifique o nome do elemento de cadeia existente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26212 [Canal %1:] Bloco %2: Número máximo de %3 elementos de cadeia excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número máximo de elos de cadeia

Definições: O número máximo de elos de cadeia permitido, onde todas cadeias estão contidas, é muito grande.
Para a determinação deste número máximo um elo de cadeia individual que está contido em várias cadeias, também é contado de forma múltipla.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o número de elos de cadeia que está contido em todas cadeias.
Isto pode acontecer, por exemplo, quando cadeias individuais atualmente desnecessárias são desativadas registrando caractere zero como nome da cadeia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26214 [canal %1:] Bloco %2: O valor máximo permitido da correção final no componente $NK_OFF_DIR_FINE do elemento de cadeia %3 foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do elemento da cadeia

Definições: Se o elemento de cadeia referente a este alarme descrever um Offset constante, então aplica-se o seguinte: A quantia do valor em um componente $NK_OFF_DIR_FINE é maior do que o valor limite permitido pelo $NK_OFF_DIR_FINE_LIM.
Se o elemento de cadeia referente a este alarme descrever um eixo, então aplica-se o seguinte: O ângulo entre o sentido do eixo definido pelo vetor básico (conteúdo do $NK_OFF_DIR) e o sentido do eixo definido pelo vetor de soma formado a partir do vetor básico e do vetor de deslocamento fino (conteúdo do $NK_OFF_DIR_FINE) é maior que o valor limite permitido pelo $NK_OFF_DIR_FINE_LIM.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a quantia do valor no componente mencionado ou aumentar o valor limite permitido no $NK_OFF_DIR_FINE_LIM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26215 [canal %1:] Bloco %2: O valor máximo permitido da correção final no componente $NK_A_OFF_FINE do elemento de cadeia %3 foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do elemento da cadeia

Definições: A quantia do valor no $NK_A_OFF_FINE é maior do que o valor limite permitido pelo $NK_A_OFF_FINE_LIM.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a quantia do valor no componente mencionado ou aumentar o valor limite permitido no $NK_A_OFF_FINE_LIM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26216 [Canal %1:] Bloco %2: A direção do eixo em parâmetro relacionado %3 não foi definida.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor de offset fino

Definições: O elemento de cadeia descreve um eixo, cujo sentido é definido pela soma dos valores contidos no $NK_OFF_DIR e no $NK_OFF_DIR_FINE. A definição somente será válida se tanto o valor do vetor de soma como o valor do vetor básico $NK_OFF_DIR forem maior que 1.0e-6.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar os vetores válidos no $NK_OFF_DIR e / ou no $NK_OFF_DIR_FINE ou então alterar o tipo do elemento de cadeia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26218 [Canal %1:] Bloco %2: Nome inválido no %3[%4]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome das variáveis de sistema
%4 = Índice das variáveis de sistema

Definições: Uma variável de sistema do tipo STRING contém um nome inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar um nome admissível.
Os nomes admissíveis podem ser consultados na documentação das respectivas variáveis de sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26220 [Canal %1:] Bloco %2: tipo de elemento desconhecido em $NK_TYPE[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice das variáveis de sistema

Definições: A variável de sistema $NK_TYPE contém um tipo de elemento permitido.
Os seguintes tipos são permitidos (nenhuma distinção entre as classes superiores e inferiores):
"OFFSET"
"AXIS_LIN"
"AXIS_ROT"
"ROT_CONST
Este alarme também soa quando o tipo de elemento dos elementos da cadeia cinemática e o tipo de eixo do eixo de usinagem inserido no $NK_NAME não se correspondem.
Exemplo: $NK_TYPE[...] contém o tipo "AXIS_LIN" e $NK_AXIS a série "C1", em que C1 é o identificador do eixo de usinagem de um eixo rotativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilize um tipo permitido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26222 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes das áreas de proteção $NP_PROT_NAME[%3] e $NP_PROT_NAME[%4] são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da 1ª área de proteção
%4 = Índice da 2ª área de proteção

Definições: Foram denominadas duas áreas de proteção com o mesmo nome. Os nomes das áreas de proteção deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Renomear uma das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26224 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes dos elementos de área de proteção $NP_NAME[%3] e $NP_NAME[%4] são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1º elemento de área de proteção
%4 = Índice do 2º elemento de área de proteção

Definições: Foram denominados dois elementos de área de proteção com o mesmo nome. Os nomes dos elementos de área de proteção deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Renomear um dos elementos de área de proteção envolvidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26225 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de área de proteção inválida em $NP_PROT_TYPE[%4] da área de proteção $NP_PROT_NAME[%4] = %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Tipo de área de proteção inválida
%4 = Índice da área de proteção

Definições: Um tipo de área de proteção inválida foi inserido.
Somente os seguintes tipos de área de proteção são permitidos:
"MACHINE"
"TOOL"
"WORKPIECE"
"FIXTURE"

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar o tipo de área de proteção válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26226 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de área de proteção inválido em $NP_TYPE[%3]

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de elementos de área de proteção

Definições:
Um tipo inválido do elemento da área de proteção foi inserido.
Somente os seguintes tipos de elementos são permitidos:
"FRAME"
"BOX"
"SPHERE"
"CYLINDER"
"FILE"

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Indicar o tipo de área de proteção válido.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26227 [Canal %1:] Bloco %2: O arquivo CAD presente em $NP_FILENAME[%4] = %3 não foi encontrado.

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de elementos de área de proteção
%4 = Nome do arquivo

Definições:
Um arquivo CAD especificado no elemento da área de proteção do tipo "FILE" não foi encontrado.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Corrigir o nome no $NP_FILENAME ou carregar o arquivo CAD no comando com este nome.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26228 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, para o qual o $NP_1ST_PROT[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Definições:
O elemento de área de proteção que foi indicado como primeiro elemento de uma área de proteção não foi encontrado.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Indicar no $NP_1ST_PROT[...] o nome de um elemento de área de proteção existente.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26229 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento da área de proteção de ferramenta $NP_NAME[%5] = %3 referente ao $NP_1ST_PROT[%6] é um tipo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice do elemento de área de proteção | Índice da área de proteção da ferramenta

Definições: Se um elemento de área de proteção explicitamente especificado é referido na área de proteção de ferramenta com $NP_1ST_PROT, deve ser o tempo "FRAME".

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague a entrada em $NP_1ST_PROT se nenhum frame adicional for exigido ou insira $NP_TYPE = "FRAME" no elemento da área de proteção referente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26230 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, para o qual o $NP_NEXT[%4] / $NP_NEXTP[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Definições: O elemento de área de proteção que foi indicado como próximo elemento de uma área de proteção não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NP_NEXT[...] o nome de um elemento de área de proteção existente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26231 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção ou o arquivo CAD %3 referenciado no $TC_TP_PROTA[%4] não foi encontrado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome (do elemento) da área de proteção da ferramenta
%4 = Número T da ferramenta

Definições: No parâmetro de ferramenta $TC_TP_PROTA é feita uma referência à uma área de proteção ou arquivo CAD. A área de proteção ou o arquivo CAD não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar o nome de uma área de proteção existente ou o nome de um arquivo CAD existente no $TC_TP_PROTA[...].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26232 [Canal %1:] Bloco %2: Número máximo de %3 elementos de área de proteção excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção

Definições: O número máximo permitido de elementos de área de proteção foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o número de áreas de proteção ou elementos de área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26233 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo permitido de elementos de área de proteção da ferramenta foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo permitido de elementos de área de proteção reservado para a ferramenta foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar o número de elementos de área de proteção reservado para ferramentas (dado de máquina MD18893 $MN_MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM) ou reduzir a complexidade das descrições de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26234 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção $NP_PROT_NAME[%3] não contém nenhum elemento de área de proteção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da área de proteção

Definições: Uma área de proteção deverá conter pelo menos um elemento de área de proteção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26235 [Canal %1:] Bloco %2: Referência não-permitida para um elemento de acompanhamento de um elemento da área de proteção da ferramenta %3 [%4]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice do elemento da área de proteção da ferramenta

Definições: Uma área de proteção da ferramenta não deve se referir a mais de um elemento da área de proteção explicitamente especificado no tipo de "FRAME". As referências adicionais em tal elemento para acompanhar os elementos em $NP_ADD, $NP_NEXT ou $NP_NEXTP não são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague todas as entradas em $NP_ADD, $NP_NEXT ou $NP_NEXTP no elemento da área de proteção da ferramenta explicitamente especificado

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26236 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, referente ao $NP_NEXT[%4] / $NP_NEXTP[%4], já está presente na cadeia de definições

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice de elementos de área de proteção

Definições: Foi encontrada uma cadeia de definições fechada, isto é, um elemento de área de proteção contém a área de proteção da qual ela mesmo faz parte.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26238 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção %3, para a qual o $NP_ADD[%4] faz referência, não foi encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da área de proteção a ser adicionada
%4 = Índice da área de proteção

Definições: A área de proteção onde o atual elemento de área de proteção deverá ser adicionado não foi encontrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NP_ADD[...] o nome do elemento de área de proteção existente, definir uma área de proteção com o nome indicado ou apagar a entrada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26239 [Canal %1:] Bloco %2: O tipo de área de proteção %3, referente ao $NP_ADD[%4], se difere do tipo de área de proteção básica.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da área de proteção a ser adicionada
%4 = Índice da área de proteção

Definições: O tipo da área de proteção a ser adicionada ao elemento de área de proteção atual e o tipo da área de proteção básica não são idênticos

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o tipo de área de proteção para ser adicionado ou o tipo de área de proteção básica ($NP_PROT_TYPE) de tal forma que ambos os tipos sejam idênticos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26240 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção %3, referida em $NP_ADD[%4], é conectada à cadeia cinemática

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice de elementos de área de proteção

Definições: As áreas de proteção adicionadas em uma área de proteção existente por $NP_ADD[...] não podem estar associadas a uma cadeia cinemática, ou seja, o $NP_CHAIN_ELEM[...] deve estar vazio.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira em $NP_ADD[...] uma área de proteção não associada com uma cadeia cinemática ou apague a referência à cadeia
cinemática na área de proteção a ser adicionada ou apague a entrada
em $NP_ADD[...].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26241 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção de ferramenta %3 ($NP_PROT_NAME[%4]) contém uma referência para uma cadeia cinemática

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Definições: As áreas definidas de proteção de ferramenta referenciadas ao conteúdo do parâmetro de ferramenta $TC_TP_PROTA[T_NUMMER] não podem conter nenhuma referência à uma cadeia cinemática.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague as entradas no $NP_CHAIN_ELEM da área de proteção envolvida.
Em $TC_TP_PROTA, consulte uma área de proteção que não está fixada em uma cadeia cinemática.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26242 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto de refência $NP_CHAIN_NAME[%3] / $NP_CHAIN_ELEM[%3] da área de proteção na cadeia cinemática não definido.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Índice da área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Definições: Se uma cadeia cinética está especificada em uma área de proteção do ponto de referência, então este ponto deve ser totalmente definido. Ou seja, tanto $NP_CHAIN_NAME[...] quanto $NP_CHAIN_ELEM[...] devem conter as entradas de valores.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique o nome da cadeia cinemática in $NP_CHAIN_NAME[...] ou o nome do elemento da cadeia cinemática em $NP_CHAIN_ELEM[...].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26244 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção %3, para a qual o $NP_ADD[%4] faz referência, já está presente na cadeia de definições

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da área de proteção
%4 = Índice do elemento de área de proteção

Definições: Foi encontrada uma cadeia de definições fechada, isto é, um elemento de área de proteção contém a área de proteção da qual ela mesmo faz parte.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26246 [Canal %1:] Bloco %2: O parâmetro $NP_PARA[%3,%4] é inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de elementos de área de proteção
%4 = Índice de parâmetro

Definições: Um valor de parâmetro inválido para definição do elemento da área de proteção foi indicado.
Os valores do parâmetro devem ser positivos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar o valor de parâmetro válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26248 [Canal %1:] Bloco %2: O conteúdo (%4) do parâmetro $NP_BIT_NO[%3] é inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de parâmetro
%4 = Índice de Bit programado

Definições: Foi especificado um índice de bit inválido para a comutação de uma área de proteção pré-ativada entre os estados ativado / desativado.
O índice de bit mais baixo permitido é -1, o índice de bit mais alto permitido é o mesmo que o conteúdo de MDs 18897 $MN_MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN menos 1.
Como o valor máximo permitido de MD $MN_MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN é de 64, o índice de bit máximo possível é igual a 63.
Um índice de bit de -1 significa que a área de proteção não foi determinada a um bit de interface.
Os valores entre 0 e 63 especificam o índice do bit de interface com o qual é comutado o estado de ativação da área de proteção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique o índice válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26250 [Canal %1:] Bloco %2: O conteúdo (%4) do parâmetro $NP_USAGE[%3] é inadmissível

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de parâmetro
%4 = Identificador de utilização programada

Definições:
Um valor inválido foi inserido para o parâmetro $NP_USAGE.
Somente os seguintes valores são permitidos:
"C" ou "c" (utilize somente o elemento de área de proteção para evitar conflitos)
"V" ou "v" (utilize somente o elemento de área de proteção para visualização)
"A" ou "a" (utilize o elemento da área de proteção para evitar colisões e visualizações)

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
Especifique o índice válido.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26252 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum nome foi inserido em $NP_COLL_PAIR[%3, %4].

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = 1° índice
%4 = 2° índice

Definições:
Somente um nome foi inserido no par de colisão $NP_COLL_PAIR[n, 0] - $NP_COLL_PAIR[n, 1].
Se um elemento de um par de colisão contém um nome; então o outro elemento deve conter um nome. O alarme refere-se ao elemento faltante.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Apague a entrada existente ou adicione a entrada faltante

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26253 [Canal %1:] Bloco %2: O nome da área de proteção em $NP_COLL_PAIR[%5, %6] = '%3' não foi encontrado.

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da área de proteção
%4 = 1° índice do par de colisão | 2° índice de par de colisão

Definições:
A área de proteção declarada, para qual a entrada em $NP_COLL_PAIR[n, m] se refere, não foi encontrada.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Insira o nome de uma área de proteção existente.

Continuação do programa:
Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26254 [Canal %1:] Bloco %2: Dois nomes idênticos foram inseridos no par de conflito $NP_COLL_PAIR[%3, 0] - $NP_COLL_PAIR[%3, 1].

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = 1° índice

Definições: Dois nomes idênticos foram inseridos no par de conflito $NP_COLL_PAIR[n, 0] - $NP_COLL_PAIR[n, 1]. Os dois nomes devem referir-se às diferentes áreas de proteção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Insira dois nomes diferentes para a área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26255 [Canal %1:] Bloco %2: Uma área de proteção foi inserida no elemento do par de conflito $NP_COLL_PAIR[%3, %4] não fixa ao elemento de cadeia cinemática.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = 1° índice
%4 = 2° índice

Definições: No elemento do par de colisão inserido, foi determinada uma área de proteção que não foi ancorada a uma cadeia cinemática, que é parte da descrição cinemática da máquina. Somente as áreas de proteção como uma posição conhecida no espaço podem ser monitoradas para as colisões.
As áreas de proteção que não foram ancoradas no elemento de cadeia cinemática podem ser adicionadas em outras áreas de proteção (com $NP_ADD[..]), e, se necessário, monitoradas para uma colisão junto com essas áreas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Apague a entrada em$NP_COLL_PAIR ou defina os componentes da área de proteção $NP_CHAIN_ELEM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26260 [Canal %1:] Bloco %2: Colisão das duas áreas de proteção %3 e %4.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da 1ª área de proteção
%4 = Nome da 2ª área de proteção

Definições: No bloco indicado as duas áreas de proteção entram em colisão, isto é, a distância das duas áreas de proteção é menor que o valor definido no dado de máquina MD10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26261 [Canal %1:] Colisão das duas áreas de proteção %2 e %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome da 1ª área de proteção
%3 = Nome da 2ª área de proteção

Definições: As duas áreas de proteção mencionadas entram em colisão.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26262 [Canal %1:] Memória insuficiente no teste de colisão das duas áreas de proteção %2 e %3. Atual espaço de memória disponível: %4KB.

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome da 1ª área de proteção
%3 = Nome da 2ª área de proteção
%4 = Atual memória disponível

Definições: Durante o controle de colisão de duas áreas de proteção é necessária uma memória temporária cuja capacidade depende do número de elementos contidos nas áreas de proteção, da distância das áreas de proteção e do número de eixos da máquina.
A capacidade da memória disponível pode ser controlada através do dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Trocar programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.
Adaptar dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26263 [Canal %1:] Bloco %2: Memória insuficiente para a determinação de distância entre duas áreas de proteção. Atual memória disponível: %3KB.

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Atual memória disponível

Definições: Durante a determinação de distância de duas áreas de proteção com a função PROTDFCT é necessária uma memória temporária cuja capacidade depende do número de elementos contidos nas áreas de proteção e da posição relativa entre as mesmas.
A capacidade da memória disponível pode ser controlada através do dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Trocar programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.
Adaptar dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26264 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção com o nome %3 não foi encontrada.

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção

Definições: Uma área de proteção com o nome indicado não foi encontrada (p. ex.durante a função PROTA)

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar o nome de uma área de proteção existente, ou definir uma área de proteção com o nome indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26266 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção com o nome %3 foi programada várias vezes.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção

Definições: O nome de uma área de proteção foi programado múltiplas vezes (p. ex. na função PROTA)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar somente uma vez cada nome de área de proteção necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26267 [canal %1:] Bloco %2: falha %3 durante a chamada do procedimento WORKPIECE ou FIXTURE.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Código de erro

Definições: Durante a chamada do procedimento WORKPIECE ou FIXTURE ocorreu um erro. A causa do erro é determinada com mais detalhes pelo código de erro:
1: Não há memória para criação de uma área de proteção para ferramenta / para meio de fixação (dispositivo).
2: O nome da cadeia cinemática indicada não foi encontrado.
3: O nome do elo de cadeia cinemática indicado não foi encontrado.
4: Foi indicado um nome de Frame inválido (apenas são permitidos os identificadores dos Frames programáveis).
5: O tipo de área de proteção indicado não pode ser interpretado pelo NCK.
6: Nome inadmissível para área de proteção para peça de trabalho. As áreas de proteção para peça de trabalho devem iniciar com __WORKP.
7: Não foi encontrada nenhuma definição de área de proteção com o nome indicado.
8: O nome da área de proteção para meio de fixação não foi especificado.
9: Nome inadmissível para área de proteção para meio de fixação. As áreas de proteção para meio de fixação devem iniciar com __FIXTURE.
10: Falta informar o tipo de área de proteção.
11: Para a área de proteção do tipo "Box" foram especificados menos que três parâmetros.
12: Para a área de proteção do tipo "CYLINDER" foram especificados menos que dois parâmetros.
n: Parâmetro(s) inválido(s) (o significado exato dos possíveis códigos de falha ainda precisa ser definido / ampliado).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Eliminar a causa do erro mencionado no código de erro.
Definir o Bit NO_ERROR no 5º parâmetro de chamada, para suprimir a emissão dos alarmes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26268 [Canal %1:] Bloco %2: Para a área de proteção %3 não foi atribuído nenhum Bit de interface.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção

Definições: Foi feita uma tentativa para ativar uma área de proteção para o qual não foi atribuído nenhum bit de interface com o status "P" (PLC controlado). As áreas de proteção com este status podem ser ativadas somente se, em $NP_BIT_NO[..], for definido um bit de interface que pode ser utilizado para alternar o status de monitoramento da área de proteção entre dois estados, o ativo (monitorado) e o desativado (não-monitorado).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Atribuir um Bit de interface para a área de proteção ou selecionar outro modo de ativação (ativo / inativo).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26269 [Canal %1:] Bloco %2 Erro %3 ao executar a função COLLPAIR.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Código do erro

Definições: Ocorreu um erro quando a função "COLLPAIR" foi chamada. A causa do erro é mais provavelmente definida pelo parâmetro de erro.
-1 Ou menos de dois parâmetros (séries) foram inseridos ou pelo menos uma das duas séries estavam na série zero.
-2 A área de proteção inserida no primeiro parâmetro não foi encontrada.
-3 A área de proteção inserida no segundo parâmetro não foi encontrada.
-4 Nenhuma das duas áreas de proteção inseridas foram encontradas.
-5 Ambas as áreas protegidas inseridas foram encontradas, mas não em um par.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Função de chamada com parâmetros válidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26270 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de ativação inválido durante a função PROTA.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O parâmetro de ativação da função PROTA contém um valor inválido.
Somente são permitidos os seguintes valores:
"A" ou "a" (= ativado)
"I" ou "i" (= desativado)
"P" ou "p" (= pré-ativado)
"R" ou "r" (= incorporar o estado de ativação a partir de definições de área de proteção)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar um parâmetro de ativação válido ("A", "a", "I", "i", "P", "p" , "R", "r").

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26272 [Canal %1:] Bloco %2: O conteúdo (%3) do parâmetro $NP_INIT_STAT[%4] é inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Estado programado
%4 = Índice de parâmetro

Definições: Foi especificado um estado de ativação inválido para uma área de proteção.
Somente são permitidos os seguintes valores:
"A" ou "a" (= ativado)
"I" ou "i" (= desativado)
"P" ou "p" (= pré-ativado)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar um parâmetro de ativação válido ("A", "a", "I", "i", "P", "p").

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26274 [Canal %1:] Bloco %2: A cadeia %3, para a qual o $NP_CHAIN_NAME[%4] faz referência, não foi encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da cadeia cinetica
%4 = Índice da área de proteção

Definições: A cadeia cinemática, para a qual a definição de área de proteção faz referência ($NP_CHAIN_NAME[...]), não foi encontrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar no $NP_CHAIN_NAME[...] o nome de uma cadeia cinemática existente, ou definir uma cadeia com o nome indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26276 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NP_CHAIN_ELEM[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento de cadeia
%4 = Índice da área de proteção

Definições: O elemento de cadeia cinemática, para o qual a definição de área de proteção faz referência ($NP_CHAIN_ELEM[...]), não foi encontrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar no $NP_CHAIN_ELEM[...] o nome de um elemento de cadeia cinemática existente, ou definir um elemento de cadeia com o nome indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26277 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento da cadeia %3 em $NP_CHAIN_ELEM[%4] não é parte da cadeia cinemática em $NP_CHAIN_NAME[%4]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento de cadeia
%4 = Índice da área de proteção

Definições: Tanto a cadeia cinemática, para a qual $NP_CHAIN_NAME[...] se refere, quanto o elemento da cadeia cinemática, para a qual é referente $NP_CHAIN_ELEM[...]), existem, mas o elemento de cadeia não é parte da cadeia.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Em $NP_CHAIN_ELEM[...], especifique o nome do elemento da cadeia que é parte da cadeia determinada por $NP_CHAIN_NAME ou em $NP_CHAIN_NAME[...], especifique o nome da cadeia cinemática que contém o elemento designado em $NP_CHAIN_ELEM[...].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26278 [Canal %1:] Bloco %2: O nome de eixo ou de frame %3 contido no $NK_AXIS[%4] não é conhecido

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome de eixo ou de frame
%4 = Índice do elemento da cadeia

Definições: Um nome desconhecido ou inválido foi inserido no elemento da cadeia cinemática no componente $NK_AXIS[...].
O nome inserido deve ser ou um identificador de eixo (identificador do eixo de usinagem ou identificador de um eixo manual) ou o nome de uma variável disponível pelo software OEM.
O alarme também soa quando o nome inserido em $NK_AXIS[...] existe, mas o elemento nomeado não é do tipo definido em $NK_TYPE[...].
Exemplo: $NK_TYPE[...] contém o tipo "AXIS_ROT" e $NK_AXIS[...] o identificador do eixo de usinagem de um eixo linear, por exemplo "X1".

Reação:
Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira um nome válido em $NK_AXIS[...]. Em um caso regular (sem o software OEM) que seja um identificador de eixo de usinagem.
Insira o tipo do elemento em $NK_TYP[...] que seja referente ao conteúdo de $NK_AXIS
Uma série vazia também é um nome válido, ou seja, define um link de cadeia constante.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26280 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão %3 %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = 1ª área de proteção
%4 = Zona de proteção+

Definições: O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: No modo de operação Jog: Deslocar o eixo para fora da zona de perigo.
No modo de operação Automático: Determinar e eliminar a causa do perigo de colisão. Possíveis causas: Programa NC incorreto, sobreposição da manivela, acoplamentos de eixos e a limitação ou ativação simultânea de dois canais.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

26281 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão %3 %4

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = 1ª área de proteção
%4 = Zona de proteção+

Definições: O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão. Neste caso, a trajetória programada provavelmente foi abandonada, pois não foi possível executar uma parada a tempo na trajetória (situação excepcional).

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: No modo de operação Jog: Deslocar o eixo para fora da zona de perigo.
No modo de operação Automático: Determinar e eliminar a causa do perigo de colisão. Possíveis causas: Programa NC incorreto, sobreposição da manivela, acoplamentos de eixos e a limitação ou ativação simultânea de dois canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão. Neste caso, a trajetória programada provavelmente foi abandonada, pois não foi possível executar uma parada a tempo na trajetória (situação excepcional).

26282 [Canal %1:] Bloco %2: Definição inválida das áreas de proteção ou das cadeias cinéticas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não existem definições válidas das áreas de proteção e / ou das cadeias cinemáticas.
Este alarme aparece se na última chamada do procedimento PROTA ocorrer um erro cuja causa não pôde ser eliminada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Devem ser definidas as áreas de proteção e cadeias cinemáticas isentas de erros.
Isso ocorre com uma chamada do procedimento PROTA que deverá ser encerrada sem erros.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26284 [Canal %1:] Bloco %2: A chamada da função / procedimento %3 somente é possível se a função -Evitar colisão- estiver disponível.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da função

Definições: A função ou procedimento (p. ex. PROTA ou PROTD) mencionado no texto do alarme somente pode ser chamado se a função "Evitar colisão" estiver disponível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: A função "Evitar colisão" deve ser ativada. Para isso o dado de máquina MD18890 $MN_MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS deverá ser atribuído com um valor maior que zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26286 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão das áreas de proteção pré-ativadas no(s) sinal(is) de interface %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Sinal(is) de interface

Definições: Foi detectada uma colisão onde, pelo menos, uma área de proteção pré-ativada está envolvida.
Uma colisão destas somente ocorre quando o sinal de interface atribuído com uma área de proteção pré-ativada tenha sido ativado, isto é, quando uma área de proteção pré-ativada tenha passado para condição de área de proteção ativa.

Na colisão pode estar envolvida uma área de proteção pré-ativada ou ativa (estática), ou ainda podem estar envolvidas duas outras áreas de proteção pré-ativadas. O número (ou números) dos sinais de interface que estão atribuídos às áreas de proteção pré-ativas são informados no texto do alarme.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Reação ao alarme no modo automático.
NC Stop com o alarme.

Correção: Resetar os sinais de interface de ativação.
Redefinir as áreas de proteção.
Recuo

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26290 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo de %6 facetas de área de proteção no arquivo CAD $NP_FILENAME[%5] = %3 foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Índice de elemento de área de proteção | facetas livres de área de proteção

Definições: O número máximo permitido de facetas de área de proteção foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Incremente o número dos elementos faceados disponíveis, na Área de Proteção (MD18895 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS) ou reduza o número das facetas definidas no arquivo CAD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26291 [Canal %1:] Bloco %2: Quantidade máxima de %3 facetas de área de proteção para as áreas de proteção interna foi excedida.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Quantidade máxima de facetas de área de proteção

Definições: O número máximo de facetas de área de proteção foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente o número de facetas de área de proteção interna permitida (MD18894 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26292 [Canal %1:] Bloco %2: Quantidade máxima de %6 de pontos de entrada excedeu no arquivo CAD $NP_FILENAME[%5] = %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Índice de elemento de área de proteção | quantidade máxima de pontos de entrada

Definições: O número máximo permitido de pontos de entrada foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Incremente o número dos elementos faceados disponíveis, na Área de Proteção (MD18895 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS) ou reduza o número das facetas definidas no arquivo CAD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26293 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo CAD %3 não pode ser escrito.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Definições: Um arquivo CAD criado internamente não pode ser escrito no sistema de arquivos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumento da capacidade de memória para o sistema de arquivos NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26294 [canal %1:] Bloco %2: O arquivo CAD $NP_FILENAME[%4] = %3 não é nenhum arquivo VRML válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Índice do elemento da área de proteção

Definições: O arquivo CAD, não contém dados VRML válidos

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique o formato do dado de entrada CAD/VRML

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26295 Área de proteção %1 foi apenas aproximada.

Parâmetros: %1 = Nome da área de proteção

Definições: Uma área de proteção automática poderia ser indicada sem precisão somente como um resultado de espaço inadequado de memória.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente o número de facetas de área de proteção interna permitida (MD18894 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26296 [canal %1:] Bloco %2: O arquivo CAD $NP_FILENAME[%4] = %3 não é nenhum arquivo STL válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Índice do elemento da área de proteção

Definições: O arquivo CAD não contém nenhum dado STL

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o formato do arquivo CAD/STL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26298 [canal %1:] Bloco %2: O arquivo Include %4, que deveria ser interpretado no arquivo CAD %3, não foi encontrado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Nome do arquivo

Definições: O arquivo Include, que deveria ser interpretado no arquivo CAD indicado, não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o nome e o caminho dos arquivos Include.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

27000 Eixo %1 não está referenciado com segurança

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Há duas razões para este alarme:
- A posição da máquina ainda não foi confirmada pelo usuário,
- A posição da máquina ainda não foi verificada por um referenciamento de follow-up.

Mesmo que o eixo já esteja referenciado, não existe nenhuma confirmação de que o processo de referenciamento obteve o resultado correto. Por exemplo, resultados incorretos podem ocorrer se o eixo for deslocado quando o comando estiver desligado, com o resultado de que a posição de repouso memorizada antes do desligamento do comando não é mais correta. Para garantir que isto não ocorra, o usuário deve reconhecer a posição atual mostrada, após o primeiro processo de referenciamento.
Quando a liberação do usuário foi primeiramente ativada, os próximos referenciamentos devem ser executados cada vez que o controle for ligado (com encoder absoluto, estes referenciamentos são executados automaticamente). Este procedimento é executado para verificar a posição de repouso memorizada, antes do controle ser desligado.
Através do MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD>=3) a indicação do alarme pode ser ajustada de modo que seja indicado o alarme geral 27100 para todos os eixos SI.

Reação: Visualização de alarme.
SGA "Eixo seguramente referenciado" não está acionado. SE será desligado se a posição atual segura não for confirmada por um reconhecimento de usuário. Se o reconhecimento pelo usuário foi ativado, SE permanecerá ativo. Os cames de segurança serão calculados e emitidos. Entretanto, sua funcionalidade está limitada como ainda não foi confirmado.

Correção: Deslocar o eixo até uma posição conhecida, passar para o modo de operação "Referenciamento" e pressionar a Softkey "Reconhecimento". Na tela de reconhecimento, verificar as posições indicadas da máquina. Se elas correspondem ao esperado na posição conhecida, deve-se confirmar com a tecla toggle. Caso a liberação do usuário já esteja ativada, referenciar novamente o eixo.

Alterar a confirmação do usuário é somente possível com a chave se segurança na posição 3 ou após a introdução da password.
ATENÇÃO:
Se o eixo não foi referenciado com segurança e a liberação do usuário não foi confirmada, então o seguinte se aplica:
- Os cames de segurança ainda não estão seguros.
- As posições finais seguras ainda não estão ativas

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27001 Eixo %1 defeito em um canal de monitoração, código %2, valores: NCK %3, acionamento %4

Parâmetros:
%1 = Número de eixo
%2 = Informação adicional do índice de comparação cruzada
%3 = Informação adicional valor de comparação NCK
%4 = Informação adicional do valor de comparação do acionamento

Definições:
Uma comparação mútua do estado das funções de monitoramento relacionadas à segurança é feita ciclicamente entre dois canais de monitoramento (NCK e acionamento). A comparação é feita separadamente de cada combinação NCK/acionamento.
Em cada ciclo de monitoramento (MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME), um critério da lista de comparação é feita entre NCK e o acionamento. No próximo ciclo de monitoramento, o próximo critério será comparado, etc. Uma vez que a lista de comparação completa foi processada, o processo de comparações começa novamente. O resultado do tempo total de comparação para processar a lista é exibido em MD10092 $MN_INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME (fator x MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME - o fator pode se diferenciar nas várias versões do software).
O alarme "Falha no canal de monitoramento" é apresentado se a comparação mútua de dois canais de monitoramento encontra uma diferença entre os dados de entrada e os resultados de monitoramento. Um dos monitores não está mais funcionando de maneira segura.
A apresentação do índice de comparação cruzada %2 também é nomeada como código PARADA F. O código de PARADA F em que NCK encontra o primeiro erro de comparação cruzada é também apresentado no alarme 27001. O código PARADA F do acionamento (pertencente ao alarme F30611) pode ser encontrado na tela de diagnóstico ou no partâmetro r9795. Se houver uma diferença nas diversas etapas de comparações, os diversos códigos PARADA F podem ser exibidos (alternadamente).
Existem perfis de falhas que podem ser apagados pelas diversas comparações na lista de comparação,ou seja, o valor do código PARADA F exibido não fornece sempre informações claras sobre a causa do erro. O procedimento relevante é explicado em cada um dos códigos de erro:
- 0 Nenhum erro encontrado nete canal; o alarme seguinte ao alarme do acionamento F01711.
- 1 Lista de resultado 1: Diferença nos resultados SBH, SG, SBR ou SE, em razão da ativação inconsistente dos canais de monitoramento. Para informação adicionais, veja os parâmetros de driver r9710 [0], r9710[1].
- 2 Lista de resultados 2: Diferença no resultado SN, n_x. Para informações adicionais, veja os parâmetros de drive r9711[0], r9711[1].
- 3 Diferença de valor atual maior que o ajuste em MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 4 Não designado.
- 5 Ativação da função MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE.
- 6 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 7 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 8 Limite de velocidade MD36931$MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 9 Limite de velocidade MD36931$MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 10 Tolerância para parada operacional segura MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 11 Posição-limite MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[0].
- 12 Posição-limite MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[0].
- 13 Posição-limite MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[1].
- 14 Posição-limite MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[1].
- 15 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[0] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 16 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[0].
- 17 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[0] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 18 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[0].
- 19 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[1] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 20 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[1].
- 21 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[1] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.

- 22 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[1].
- 23 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[2] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 24 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[2].
- 25 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[2] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 26 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[2].
- 27 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[3] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 28 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[3].
- 29 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[3] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 30 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[3].
- 31 Tolerância de posição atual MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL. MD36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL para sincronização do valor atual ativo (deslizamento)
- 32 Ref. tolerância de posição MD36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL.
- 33 Retardo SG[x] -> SG[y] MD36951 $MA_SAFE_VELO_SWITCH_DELAY.
- 34 Tempo de retardo da comparação cruzada MD36950 $MA_SAFE_MODE_SWITCH_TIME.
- 35 Pulso de retardo da desabilitação da Parada B MD36956 $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY.
- 36 Pulso de retardo da desabilitação da parada de teste MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME
- 37 Tempo de retardo da Parada C -> SBH MD36952 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C.
- 38 Tempo de retardo da Parada D -> SBH MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.
- 39 Tempo de retardo da Parada E -> SBH MD36954 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E.
- 40 Reação de parada com SG excedido MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE.
- 41 Reação de parada com SE excedido MD36962 $MA_SAFE_POS_STOP_MODE.
- 42 Velocidade da inatividade MD36960 $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL.
- 43 Teste de memória, reação de parada.
- 44 Valor atual de posição + SG[0] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 45 Valor atual de posição - SG[0] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 46 Valor atual de posição + SG[1] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 47 Valor atual de posição - SG[1] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 48 Valor atual de posição + SG[2] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 49 Valor atual de posição - SG[2] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 50 Valor atual de posição + SG[3] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 51 Valor atual de posição - SG[3] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 52 Posição de inatividade + tolerância MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 53 Posição de inativdade + tolerância MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 54 Valor atual da posição + n_x + tolerância MD36946 $MA_SAFE_VELO_X + MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 55 Valor atual da posição + n_x MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 56 Valor atual da posição - n_x MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 57 Valor atual da posição - n_x - tolerância MD36946 $MA_SAFE_VELO_X - MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL
- 58 Solicitação externa de inatividade ativa.
- 59 Fator de correção SG 1 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[0].
- 60 Fator de correção SG 2 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[1].
- 61 Fator de correção SG 3 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[2].
- 62 Fator de correção SG 4 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[3].
- 63 Fator de correção SG 5 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[4].
- 64 Fator de correção SG 6 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[5].
- 65 Fator de correção SG 7 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[6].
- 66 Fator de correção SG 8 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[7].
- 67 Fator de correção SG 9 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[8].
- 68 Fator de correção SG 10 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[9].
- 69 Fator de correção SG 11 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[10].
- 70 Fator de correção SG 12 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[11].
- 71 Fator de correção SG 13 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[12].
- 72 Fator de correção SG 14 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[13].
- 73 Fator de correção SG 15 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[14].
- 74 Fator de correção SG 16 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[15].
- 75 Limite de velocidade n < nx MD36946 $MA_SAFE_VELO_X ou hipótese de velocidade n<nx MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS
- 76 Reação de parada SG1 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[0].
- 77 Reação de parada SG2 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[1].
- 78 Reação de parada SG3 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[2].
- 79 Reação de parada SG4 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[3].
- 80 Valor de Modulo para came seguro MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE.
- 81 Tolerância de velocidade atual MD36948 $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL.

- 82 Fator de correção SG SGE 0...15 = posição SGE ativa. -1 = correção inativa SG (nem SG2 nem SG4 ativos, ou a função não selecionada em MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE).
- 83 Duração do teste de aceitação diferente MD36958 $MA_SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT.
- 84 Tempo de retardo da PARADA F => Parada B MD36955 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F.
- 85 Tempo de retardo, cancelamento de pulso, falha de bus MD10089 $MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL.
- 86 Sistema do encorder simples MD36914 $MA_SAFE_SINGLE_ENC.
- 87 Atribuição do encorder MD36912 $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR.
- 88 Habilitação do came MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE.
- 89 Frequência-limite do encoder MD36926 $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT.
- 90 SGA do came fora de MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL diferente.
- 91 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[4] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 92 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[4].
- 93 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[4] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 94 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[4].
- 95 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[5] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 96 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[5].
- 97 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[5] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 98 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[5].
- 99 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[6] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 100 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[6].
- 101 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[6] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 102 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[6].
- 103 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[7] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 104 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[7].
- 105 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[7] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 106 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[7].
- 107 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[8] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 108 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[8].
- 109 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[8] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 110 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[8].
- 111 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[9] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 112 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[9].
- 113 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[9] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 114 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[9].
- 115 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[10] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 116 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[10].
- 117 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[10] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL+
- 118 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[10].
- 119 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[11] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 120 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[11].
- 121 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[11] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 122 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[11]+
- 123 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[12] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 124 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[12].
- 125 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[12] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 126 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[12].
- 127 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[13] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 128 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[13].
- 129 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[13] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 130 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[13]+
- 131 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[14] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 132 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[14].
- 133 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[14] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 134 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[14].
- 135 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[15] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 136 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[15].
- 137 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[15] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 138 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[15].
- 139 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[16] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 140 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[16].
- 141 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[16] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 142 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[16].
- 143 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[17] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.

- 144 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[17].
- 145 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[17] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 146 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[17].
- 147 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[18] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 148 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[18].
- 149 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[18] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 150 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[18].
- 151 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[19] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 152 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[19].
- 153 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[19] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 154 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[19].
- 155 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[20] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 156 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[20].
- 157 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[20] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 158 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[20].
- 159 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[21] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 160 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[21].
- 161 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[21] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 162 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[21].
- 163 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[22] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 164 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[22].
- 165 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[22] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 166 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[22].
- 167 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[23] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 168 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[23].
- 169 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[23] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 170 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[23]..
- 171 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[24] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 172 Posição do came D36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[24].
- 173 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[24] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 174 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[24].
- 175 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[25] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 176 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[25].
- 177 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[25] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 178 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[25].
- 179 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[26] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 180 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[26].
- 181 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[26] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 182 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[26].
- 183 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[27] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 184 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[27].
- 185 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[27] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 186 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[27].
- 187 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[28] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 188 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[28].
- 189 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[28] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 190 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[28].
- 191 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[29] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 192 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[29].
- 193 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[29] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 194 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[29].
- 195 Atribuição de pista do came SN1 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[0].
- 196 Atribuição de pista do came SN2 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[1].
- 197 Atribuição de pista do came SN3 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[2].
- 198 Atribuição de pista do came SN4 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[3].
- 199 Atribuição de pista do came SN5 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[4].
- 200 Atribuição de pista do came SN6 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[5].
- 201 Atribuição de pista do came SN7 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[6].
- 202 Atribuição de pista do came SN8 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[7].
- 203 Atribuição de pista do came SN9 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[8].
- 204 Atribuição de pista do came SN10 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[9].
- 205 Atribuição de pista do came SN11 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[10].
- 206 Atribuição de pista do came SN12 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[11].

- 207 Atribuição de pista do came SN13 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[12].
- 208 Atribuição de pista do came SN14 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[13].
- 209 Atribuição de pista do came SN15 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[14].
- 210 Atribuição de pista do came SN16 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[15].
- 211 Atribuição de pista do came SN17 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[16].
- 212 Atribuição de pista do came SN18 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[17].
- 213 Atribuição de pista do came SN19 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[18].
- 214 Atribuição de pista do came SN20 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[19].
- 215 Atribuição de pista do came SN21 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[20].
- 216 Atribuição de pista do came SN22 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[21].
- 217 Atribuição de pista do came SN23 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[22].
- 218 Atribuição de pista do came SN24 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[23].
- 219 Atribuição de pista do came SN25 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[24].
- 220 Atribuição de pista do came SN26 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[25].
- 221 Atribuição de pista do came SN27 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[26].
- 222 Atribuição de pista do came SN28 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[27].
- 223 Atribuição de pista do came SN29 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[28].
- 224 Atribuição de pista do came SN30 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[29].
- 225 Lista de resultado 3: Resultados inconsistentes para "pista segura do came" para cames SN1..6.
- 226 Lista de resultado 4: Resultados inconsistentes para "pista segura do came" para cames NS7..12.
- 227 Lista de resultado 5: Resultados inconsistentes para "pista segura do came" para cames NS13..18.
- 228 Lista de resultado 6: Resultados inconsistentes para "pista segura do came" para cames SN19..24.
- 229 Lista de resutlado 7: Resultados inconsistentes para "pista segura do came" para cames SN25..30.
- 230 Tempo de filtro constante n<nx MD36945 $MA_SAFE_VELO_X_FILTER_TIME.
- 231 Hipótese de velocidade n<nx MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
- 232 Velocidade atual suavizada segura.
- 233 Velocidade atual nx: MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 234 Velocidade atual nx-tolerância: MD36946 $MA_SAFE_VELO_X - MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
- 235 Velocidade atual -nx+tolerância: -MD36946 $MA_SAFE_VELO_X + MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
- 236 Velocidade atual -nx: -MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 237 SGA "n<nx" diferente fora MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
- 1000 Temporizador de controle expirado: Se um canal informa outra mudança SGE, este temporizador de controle é utilizado para verificar se o temporizador atualizado em outro canal expirou.
- 1002 Aceitação de usuário inconsistente: Dados para a aceitação de usuário inconsistente em dois canais de monitoramento após 2 segundos.
 %3 Estado de aceitação de usuário NCK.
 %4 Estado de aceitação de usuário drive.
- 1003 Tolerância de referência MD36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL excedente.
- 1004 Erro de plausibilidade no reconhecimento de usuário.
- 1005 Pulsos já desabilitados na seleção da parada de teste.
- 1009 Pulsos não desabilitados após o tempo de parada de teste MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 1010 Pulsos não desabilitados durante o teste de desabilitação de pulso externo após o tempo de parada do teste MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 1011 Os estados do teste de aceitação NCK/drive são inconsistentes.
- 1013 Aceitação de usuário NCK do PLC SRAM e aceitação de usuário NCK dos dados de usinagem NCK são inconsistentes.
- 1014 Número de eixo NCK do PLC SRAM e o número do eixo NCK a partir do aumento são inconsistentes.
- 1020 Comunicação interrompida entre o canal de monitoramento NCK e canal de monitoramento do drive.
- 1023 Erro durante o teste de eficácia no Sensor Module.
- 1024 A posição de inatividade NCK do PLC SRAM e a posição de inatividade NKC dos dados de máquina NCK são inconsistentes.
- 1025 Erro de plausibilidade na seleção do estacionamento: estacionamento de relatório do encorder sem solicitação de usuário.
- 1026: Erro de plausibilidade na sincronização do came entre NCK e PLC (função "rastreamento do came seguro").

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Encontre a diferença entre os canais de monitoramento. O código de erro %2 mostra a causa do alarme.
Pode ser o caso que os dados relevantes da máquina de segurança não sejam mais consistentes (recarregue em caso afirmtivo) ou
que as entradas relevantes de segurança não tem o mesmo nível (corrija).
Se um erro dessa natureza não pode ser encontrado, pode ocorrer um erro na CPU (uma célula de memória com "defeito", por exemplo). Este erro pode ser temporário (remova com o PowerOn) ou permanente (substitua o hardware se o erro é exibido novamente após o PowerOn).
Códigos de erro para PARADA F:
0: Nenhum erro neste canal. Olhe para o caso no outro canal.
1: Lista de resultado 1. Controle inconsistente das funções pelos SGEs; analise os códigos de erro preciso em SINAMICS r9710[0], r9710[1].
2: Lista de resultado 2. Corrija a tolerência de came, analise o código de erro preciso em SINAMICS r9711[0], r9711[1]
3: Valor atual da posição. Avaliação incorreta do encoder (corrija MDs). Posição de inatividade não armazenada consistentemente.
4: Nenhuma correção cruzada.
5: Função ativada. Insira os MDs consistentemente.
6: Valor-limite para SG1. Insira os MDs consistentemente.
7: Valor-limite para SG2. Insira os MDs consistentemente.
8: Valor-limite para SG3. Insira os MDs consistentemente.
9: Valor-limite para SG4. Insira os MDs consistentemente.
10: Tolerância de inatividade. Insira os MDs consistentemente.
11: Valor-limite mais alto SE1. Insira os MDs consistentemente.
12: Valor-limite mais baixo SE1. Insira osMDs consistentemente.
13: Valor-limite mais alto SE2. Insira os MDs consistentemente.
14: Valor-limite mais baixo SE2. Insira os MDs consistentemente.
15: Came seguro 1+ (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
16: Came seguro 1+. Insira os MDs consistentemente.
17: Came seguro 1- (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
18: Came seguro 1-. Insira os MDs consistentemente.
19: Came seguro 2+ (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
20: Came seguro 2+. Insira os MDs consistentemente.
21: Came seguro 2- (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
22: Came seguro 2-. Insira os MDs consistentemente.
23: Came seguro 3+ (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
24: Came seguro 3+. Insira os MDs consistentemente.
25: Came seguro 3- (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
26: Came seguro 3-. Insira os MDs consistentemente.
27: Came seguro 4+ (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
28: Came seguro 4+. Insira os MDs consistentemente.
29: Came seguro 4- (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
30: Came seguro 4-. Insira os MDs consistentemente.
31: Tolerância de posição. Insira osMDs consistentemente.
32: Tolerância da posição de referência. Insira os MDs consistentemente.
33: Mudança do tempo de velocidade. Insira os MDs consistentemente.
34: Mudança do tempo de tolerância SGE . Insira os MDs consistentemente.
35: Tempo de retardo da desabilitação de pulso. Insira os MDs consistentemente.
36: Tempo para corrijir a desabilitação de pulso. Insira os MDs consistentemente.
37: Tempo de Transação PARADA C para SBH. Insira os MDs consistentemente.
38: Tempo de Transação PARADA D para SBH. Insira os MDs consistentemente.
39: Tempo de Transação PARADA E para SBH. Insira os MDs consistentemente.
40: Reação de parada ao SG. Insira os MDs consistentemente.
41: Reação de parada ao SE. Insira os MDs consistentemente.
42: Pulso de velocidade lento. Insira os MDs consistentemente.
43: Reação da parada do teste de memória.
44: Valor da posição atual + valor-limite SG1.
45: Valor da posição atual - valor-limite SG1.
46: Valor da posição atual + valor-limite SG2.
47: Valor da posição atual - valor-limite SG2.
48: Valor da posição atual + valor-limite SG3.
49: Valor da posição atual - valor-limite SG3.
50: Valor da posição atual + valor-limite SG4.
51: Valor da posição atual - valor-limite SG4.
52: Posição de inatividade + tolerância.

53: Posição de inatividade - tolerância.
54: Valor da posição atual "+ nx" + tolerância.
55: Valor da posição atual "+ nx".
56: Valor da posição atual "- nx".
57: Valor da posição atual "- nx" + tolerância.
58: Solicitação de parada atual.
59: Fator de correção 1 SG. Insira os MDs consistentemente.
60: Fator de correção 2 SG. Insira os MDs consistentemente.
61: Fator de correção 3 SG. Insira os MDs consistentemente.
62: Fator de correção 4 SG. Insira os MDs consistentemente.
63: Fator de correção 5 SG. Insira os MDs consistentemente.
64: Fator de correção 6 SG. Insira os MDs consistentemente.
65: Fator de correção 7 SG. Insira os MDs consistentemente.
66: Fator de correção 8 SG. Insira os MDs consistentemente.
67: Fator de correção 9 SG. Insira os MDs consistentemente.
68: Fator de correção 10 SG. Insira os MDs consistentemente.
69: Fator de correção 11 SG. Insira os MDs consistentemente.
70: Fator de correção 12 SG. Insira os MDs consistentemente.
71: Fator de correção 13 SG. Insira os MDs consistentemente.
72: Fator de correção 14 SG. Insira os MDs consistentemente.
73: Fator de correção 15 SG. Insira os MDs consistentemente.
74: Fator de correção 16 SG. Insira os MDs consistentemente.
75: Velocidade-limite n < nx ou histerese de velocidade. Insira os MDs consistentemente.
76: Reação de parada com SG1. Insira os MDs consistentemente.
77: Reação de parada com SG2. Insira os MDs consistentemente.
78: Reação de parada com SG3. Insira os MDs consistentemente.
79: Reação de parada com SG4. Insira os MDs consistentemente.
80: Valor do módulo para cames seguros. Insira os MDs consistentemente.
81: Tolerância de velocidade para monitoramento seguro de aceleração. Insira os MDs consistentemente.
82: Fator de correção SG SGEs. Controle os SGEs consistentemente.
83: Duração do teste de aceitação. Insira os MDs consistentemente.
84: Tempo de retardo da parada F -> parada B. Insira os MDs consistentemente.
85: Tempo de retardo, desabilitação do pulso, falha de bus. Insira os MDs consistentemente.
86: Faça MD36914 $MA_SAFE_SINGLE_ENC e o parâmetro do drive p9526 consistente.
87: Faça MD36912 $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR e p9526 consistente.
88: Faça MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE e o parâmetro de drive p9503 consistente.
89: Frequência-limite do encoder. Insira os MDs consistentemente.
90: Corrija as posições de came, MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
91: Came seguro 5+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
92: Came seguro 5+. Insira os MDs consistentemente.
93: Came seguro 5- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
94: Came seguro 5-. Insira os MDs consistentemente.
95: Came seguro 6+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
96: Came seguro 6+. Insira os MDs consistentemente.
97: Came seguro 6- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
98: Came seguro 6-. Insira os MDs consistentemente.
99: Came seguro 7+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
100: Came seguro 7+. Insira os MDs consistentemente.
101: Came seguro 7- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
102: Came seguro 7-. Insira os MDs consistentemente.
103: Came seguro 8+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
104: Came seguro 8+. Insira os MDs consistentemente.
105: Came seguro 8- (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
106: Came seguro 8-. Insira os MDs consistentemente.
107: Came seguro 9+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
108: Came seguro 9+. Insira os MDs consistentemente.
109: Came seguro 9- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
110: Came seguro 9-. Insira os MDs consistentemente.
111: Came seguro 10+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
112: Came seguro 10+. Insira os MDs consistentemente.
113: Came seguro 10- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
114: Came seguro 10-. Insira os MDs consistentemente.
115: Came seguro 11+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.

116: Came seguro 11+. Insira os MDs consistentemente.
117: Came seguro 11- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
118: Came seguro 11-. Insira os MDs consistentemente.
119: Came seguro 12+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
120: Came seguro 12+. Insira os MDs consistentemente.
121: Came seguro 12- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
122: Came seguro 12-. Insira os MDs consistentemente.
123: Came seguro 13+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
124: Came seguro 13+. Insira os MDs consistentemente.
125: Came seguro 13- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
126: Came seguro 13-. Insira os MDs consistentemente.
127: Came seguro 14+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
128: Came seguro 14+. Insira os MDs consistentemente.
129: Came seguro 14- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
130: Came seguro 14-. Insira os MDs consistentemente.
131: Came seguro 15+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
132: Came seguro 15+. Insira os MDs consistentemente.
133: Came seguro 15- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
134: Came seguro 15-. Insira os MDs consistentemente.
135: Came seguro 16+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
136: Came seguro 16+. Insira os MDs consistentemente.
137: Came seguro 16- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
138: Came seguro 16-. Insira os MDs consistentemente.
139: Came seguro 17+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
140: Came seguro 17+. Insira os MDs consistentemente.
141: Came seguro 17- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
142: Came seguro 17-. Insira os MDs consistentemente.
143: Came seguro 18+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
144: Came seguro 18+. Insira os MDs consistentemente.
145: Came seguro 18- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
146: Came seguro 18-. Insira os MDs consistentemente.
147: Came seguro 19+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
148: Came seguro 19+. Insira os MDs consistentemente.
149: Came seguro 19- (+ tolerância.). Insira os MDs consistentemente.
150: Came seguro 19-. Insira os MDs consistentemente.
151: Came seguro 20+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
152: Came seguro 20+. Insira os MDs consistentemente.
153: Came seguro 20- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
154: Came seguro 20-. Insira os MDs consistentemente.
155: Came seguro 21+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
156: Came seguro 21-. Insira os MDs consistentemente.
157: Came seguro 21- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
158: Came seguro 21-. Insira os MDs consistentemente.
159: Came seguro 22+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
160: Came seguro 22+. Insira os MDs consistentemente.
161: Came seguro 22- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
162: Came seguro 22. Insira os MDs consistentemente.
163: Came seguro 23+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
164: Came seguro 23+. Insira os MDs consistentemente.
165: Came seguro 23- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
166: Came seguro 23-. Insira os MDs consistentemente.
167: Came seguro 24+ (+tolerância). Insira os MDs consistentemente.
168: Came seguro 24+. Insira os MDs consistentemente.
169: Came seguro 24- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
170: Came seguro 24-. Insira os MDs consistentemente.
171: Came seguro 25+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
172: Came seguro 25+. Insira os MDs consistentemente.
173: Came seguro 25- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
174: Came seguro 25-. Insira os MDs consistentemente.
175: Came seguro 26+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
176: Came seguro 26+. Insira os MDs consistentemente.
177: Came seguro 26- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
178: Came seguro 26. Insira os MDs consistentemente.

179: Came seguro 27+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
180: Came seguro 27+. Insira os MDs consistentemente.
181: Came seguro 27- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
182: Came seguro 27-. Insira os MDs consistentemente.
183: Came seguro 28+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
184: Came seguro 28+. Insira os MDs consistentemente.
185: Came seguro 28- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
186: Came seguro 28-. Insira os MDs consistentemente.
187: Came seguro 29+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
188: Came seguro 29+. Insira os MDs consistentemente.
189: Came seguro 29- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
190: Came seguro 29-. Insira os MDs consistentemente.
191: Came seguro 30+ (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
192: Came seguro 30+. Insira os MDs consistentemente.
193: Came seguro 30- (+ tolerância). Insira os MDs consistentemente.
194: Came seguro 30-. Insira os MDs consistentemente.
195: Serviço de pista de came SN1. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
196: Serviço de pista de came SN2. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
197: Serviço de pista de came SN3. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
198: Serviço de pista de came SN4. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
199: Serviço de pista de came SN5. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
200: Serviço de pista de came SN6. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
201: Serviço de pista de came SN7. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
202: Serviço de pista de came SN8. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
203: Serviço de pista de came SN9. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
204: Serviço de pista de came SN10. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
205: Serviço de pista de came SN11. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
206: Serviço de pista de came SN12. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
207: Serviço de pista de came SN13. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
208: Serviço de pista de came SN14. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
209: Serviço de pista de came SN15. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
210: Serviço de pista de came SN16. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
211: Serviço de pista de came SN17. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
212: Serviço de pista de came SN18. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
213: Serviço de pista de came SN19. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
214: Serviço de pista de came SN20. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
215: Serviço de pista de came SN21. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
216: Serviço de pista de came SN22. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
217: Serviço de pista de came SN23. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
218: Serviço de pista de came SN24. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
219: Serviço de pista de came SN25. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
220: Serviço de pista de came SN26. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
221: Serviço de pista de came SN27. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
222: Serviço de pista de came SN28. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
223: Serviço de pista de came SN29. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
224: Serviço de pista de came SN30. Insira os MDs consistentemente e corrija a ativação e parametização do came.
225: Lista de resultados 3: Corrija as tolerâncias de came, avalie a codificação precisa de erro no drive r9735[0,1].
226: Lista de resultados 4: Corrija as tolerâncias de came, avalie a codificação precisa de erro no drive r9736[0,1].
227: Lista de resultados 5: Corrija as tolerâncias de came, avalie a codificação precisa de erro no drive r9737[0,1].
228: Lista de resultados 6: Corrija as tolerâncias de came, avalie a codificação precisa de erro no drive r9738[0,1].
229: Lista de resultados 7: Corrija as tolerâncias de came, avalie a codificação precisa de erro no drive r9739[0,1].
230: Faça o MD36945 $MA_SAFE_VELO_X_FILTER_TIME e o parâmetro de drive p9545 consistente.
231: Faça o MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS e o parâmetro de drive p9547 consistente.
232: Corrija o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36945 $MA_SAFE_VELO_X_FILTER_TIME.
233: Corrija o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
234: Corrija o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
235: Corrija o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
236: Corrija o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
237: Corrija o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
1000: Temporizador de controle expirado. Muitas operações de série nos SGEs (por exemplo, em razão dos problemas de contato, perda de contato).
1001: Inicialização do temporizador do controle incorreto. Veja F01711.
1002: Temporizador de confirmação do usuário expirado.

1003: Tolerância de referência violada. Compare a posição de referência com a posição atual de segurança atual.
1004: Plausibilidade de confirmação de usuário violada.
1005: Pulsos já desabilitados durante a seleção de parada de teste. Seleção de parada de teste com a ausência da ativação do pulso, erro na fiação de SGE "Pulsos foram apagados".
1007: Falha de comunicação entre PLC e drive.
1008: Transferência incorreta de dados entre PLC e drive.
1009: Cause uma interrupção subsequente após a interrupção de teste. Corrija a fiação. Corrija a configuração SGE por MD36976 $MA_SAFE_PULSE_STATUS_INPUT. Corrija o nível de tempo para a interrupção de teste;
1010: Pulsos não desabilitados. Corrija MD.
1011:Temporizador de teste aceito expirado.
1012: Rearmazene a consistência de dados com Power On.
1013: Rearmazene a consistência de dados com Power On.
1014: Rearmazene a consistência de dados com Power On.
1016: Corrija a comunicação entre o controle e o drive
1020: A comunicação cíclica entre NCK e o drive não funciona mais.
1021: Erro de sinal de vida do Sensor Module.
1023: Corrija o Sensor Module.
1024: Rearmazene a consistência de dados com Power On.
1025: Violação de plausibilidade na seleção de estacionamento. Corrija o hardware do encoder e a comunicação com o encoder.
1026: Corrija a comunicação entre o PLC e o drive e o PLC e NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Se foi ativado STOP B, é necessário desligar e ligar o comando (Power On).

27002 Eixo %1 parada de teste em andamento

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O funcionamento correto do caminho de desligamento é verificado ao se colocar o SGE 'Seleção da parada de teste'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A mensagem serve apenas de informativo para o operador.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação
O alarme sairá automaticamente após expirar o tempo de retardo definido no MD $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME - e após a remoção do SGE "Seleção do teste de parada", se o controle reconhecer a supressão dos pulsos, no caso do teste ter sido completado com sucesso. Um teste mal sucedido pode ser reconhecido pelo alarme 27001 com código de erro 1005 ou pelo alarme 27024.

27003 Ocorreu um erro : %1 %2

Parâmetros: %1 = Informação sobre o código ou a tabela
%2 = Número da tabela

Definições: Erro de no código de safety relevante ou nos dados do safety. As funções de monitorações seguras (Safety Integrated) na NCK podem ser afetadas.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Continuar a trabalhar com muito cuidado. Recarregar o código e os dados o mais breve possível (Power On). Se o erro ocorrer mais uma vez, informar o pessoal de service autorizado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27004 Eixo %1, diferença na entrada segura %2, NCK %3, acionamento %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Monitoração relacionada
%3 = Identificador da interface na entrada NCK
%4 = Identificador da interface da entrada de acionamento

Definições: Detectada diferença na entrada segura mencionada. O sinal de entrada mencionado tinha, através da duração $MA_SAFE_MODE_SWITCH_TIME, um estado diferente nos dois canais de monitoração, NCK e SIMODRIVE611D.
Monitoração envolvida (%2):
SS/SV= Diferença no SGE "Desseleção de parada de operação segura/Velocidade segura"
SS= Diferença no SGE "Desseleção de parada de operação segura"
SV= Diferença no SGE "Seleção de velocidade segura"
SP= Diferença no SGE "Seleção de posições limite seguras"
SVOVR= Diferença no SGE "Seleção de correção SG"
Identificador de interface da entrada NCK(%3):
DMP<drv><mod><bit>=<valor>
<drv>= Número de acionamento do bloco de terminais (1...31)
<mod>= Número do submódulo (1...8)
<bit>= Número da conexão (1...16)
<valor>= Valor do NCK-SGE (0,1)
SPL Para o dado da parametrização do SGE na interface SPL.
<io> = Área de variáveis de sistema parametrizada (01=$A_INSID, 02=$A_INSED)
<dword> = Palavra dupla de variáveis de sistema (1,2)
<bit> = Número de bit na palavra dupla de variáveis de sistema (1...32)
<valor>= Valor do NCK-SGE (0,1)
Onboard-Input Para o caso da parametrização do SGE em outra entrada Onboard.
<bit>= Número da entrada = 01 ...04
<valor>= Valor do NCK-SGE = 0,1
Identificador de interface da entrada de acionamento (%4):
DBX<byte><bit>=<valor>
<byte>= Número de byte no DB axial (22, 23, 32, 33)
<bit>= Número de bit em Byte (0...7)
<valor>= Valor do SGE de acionamento (0,1)
Este alarme pode ser omitido através do MD $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, Bit 0 = 0.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique os ajustes para os sinais seguros de entrada (NCK I/Os, parâmetros DB PLC).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27005 Eixo %1, erro na verificação cruzada: diferença estática na posição segura

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Foi detectada uma diferença de valores reais através da comparação cruzada de dados entre os canais de monitoramento do NCK e do acionamento, que é maior do que a tolerância máxima definida no MD $MA_SAFE_POS_TOL. Isto pode ser verificado baseando-se nos valores de posição seguros dos dois canais de monitoramento mostrados na tela de serviço.
O alarme somente será exibido se para o eixo mencionado for liberado um monitoramento com relação absoluta (SE/SN) e se a confirmação de usuário estiver definida. O alarme será apagado assim que a confirmação de usuário for cancelada ou a diferença de valores reais entre os dois canais de monitoramento retornar a um valor abaixo da diferença máxima permitida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se o alarme estiver presente estaticamente, a liberação do usuário deve ser cancelada. Quando o controle é inicializado, a máquina pode ser conduzida ao estado de segurança novamente e a operação finalizada por um novo processo de referenciamento e ativação da liberação do usuário. Antes de ativar a liberação do usuário, a posição atual do eixo mostrada na tela de "liberação do usuário", deve ser comparada com a atual posição de máquina. Isto é obrigatório para garantir o funcionamento adequado do limite de posição de segurança (SE) e os cames de segurança (SN).
Uma alteração de reconhecimento do usuário é somente possível com a chave de segurança na posição 3 ou após a introdução da password.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27006 Eixo %1 teste externo bloqueio de impulso em andamento

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O funcionamento correto do bloqueio externo de pulso está sendo atualmente checado, após o sinal SGE 'Teste de parada bloqueio externo de pulso' ter sido ativado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme é automaticamente cancelado quando o teste é concluído, desativando SGE 'Teste de parada bloqueio externo de pulso'.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27007 Eixo %1 modo de teste de aceitação está ativo

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: No painel de operação foi inicializado um teste de aceitação SI com o wizard do teste de aceitação. O modo de teste de aceitação via NCK e acionamento á ativado para o tempo deste teste de aceitação. No modo de teste de aceitação podem ser confirmados alarmes SI-PowerOn com a tecla Reset.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desativar o teste de aceitação com o wizard do teste de aceitação ou esperar até que seja concluído (tempo do teste de aceitação pode ser parametrizado através do MD $MA_SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27008 Eixo %1 fim de curso de software desativado

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: No painel de operação foi iniciado o teste de aceitação SI das posições finais seguras com o wizard do teste de aceitação. Para este teste de aceitação são desativados os fins de curso de software, de um canal único, para o eixo/fuso, para garantir que as posições de limite seguras possam ser atingidas.

Reação: Visualização de alarme.
Desativação do limite de software de canal único do eixo/fuso visualizado.

Correção: Desativar o teste de aceitação com o wizard do teste de aceitação ou aguardar a conclusão do teste.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27010 Eixo %1 tolerância para a parada segura foi excedida

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O eixo deslocou-se muito longe da posição nominal, tanto que excedeu o especificado no MD $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
O alarme pode ser reconfigurado com MD $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Parada do eixo com valor comando de velocidade = 0 (STOP B). Assim que o valor atual de velocidade seja menor que o definido no MD $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL, mas mais recente que time-out no MD $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY, os pulsos serão suprimidos (STOP A)

Correção: Verificar a tolerância da monitoração de parada: o valor é adequado à exatidão e dinâmica do drive do eixo? Se a resposta é negativa, aumentar a tolerância. Se a resposta é positiva, verificar a máquina quanto a danos e eliminá-los.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27011 Eixo %1 velocidade segura excedida

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O eixo se moveu muito rápido, de fato muito mais rápido que o permitido no MD $MA_SAFE_VELO_LIMIT. Com o SBH/SG ativo e um sistema de 1 encoder a velocidade, esta que corresponde à freqüência limite de encoder registrada no MD SAFE_ENC_FREQ_LIMIT, foi excedida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Parada de eixo com STOP A, C, D, ou E, dependem da configuração no MD $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou MD $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION.

Correção: Se não houve qualquer operação incorreta: Verificar o valor de entrada do MD, verificar o SGEs: estava especificada uma velocidade segura correta? Se o MD e o SGE estão corretos, verificar a máquina quanto à danos e eliminá-los.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27012 Eixo %1 posição de limite de fim de curso segura foi excedida

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O eixo ultrapassou a posição de limite de fim de curso programada no dado de máquina:
$MA_SAFE_POS_LIMT_PLUS ou $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Parada do eixo com STOP C, D ou E, dependendo da configuração do MD $MA_SAFE_POS_STOP_MODE.

Correção: Se não houve nenhum erro óbvio de operação: Verificar o valor de entrada do dado de máquina, verificar os SGEs: um dos 2 limites de fim de curso foi corretamente selecionado? Caso os dados de máquina e os SGEs estejam corretos, verificar se a máquina contém qualquer dano e eliminar os mesmos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Remover o acordo de usuário para este eixo. Então pressione a tecla de RESET causando aborto de programa e cancelamento do alarme. Deslocar o eixo no modo JOG para uma faixa de deslocamento válida. Após a correção da falha no programa de NC e a verificação da posição do eixo, o acordo com usuário pode ser ativado novamente e o programa pode ser reiniciado.

27013 Eixo %1 monitoramento de segurança para aceleração excedida

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Depois de iniciar o STOP B ou C a velocidade foi ultrapassada com o valor de tolerância especificado no MD $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Bloqueio de pulso pela ativação do STOP A.

Correção: Verifique MD $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL. Verifique o comportamento de frenagem do acionamento afetado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27020 Eixo %1 parada E ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme ocorre na seqüência dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição final segura excedida" (quando configurado como no MD $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou MD $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativação de uma LIFTFAST ASUP simultâneo a ativação da parada de operação segura (SBH) após expirar o tempo ajustado no MD $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E.

Correção: Eliminar as causas do alarme "Velocidade segura excedida" ou "Posição limite segura excedido" (veja a descrição do alarme).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27021 Eixo %1 parada D ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme ocorre na seqüência dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição final segura excedida" (quando configurado como no $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativação de "Desaceleração no contorno" e ativação simultânea da parada da operação segura (SBH) após expirar o tempo ajustado no DM $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.

Correção: Eliminar as causas do alarme "Velocidade segura excedida" ou "Posição limite segura excedida" (veja a descrição do alarme).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27022 Eixo %1 parada C ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme ocorre na seqüência dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição final segura excedida" (quando configurado como no $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar a "Desaceleração no limite de corrente" e a ativação simultânea da parada da operação segura (SBH) após ter expirado o tempo ajustado no DM $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C.

Correção: Eliminar as causas do alarme "Velocidade segura excedida" ou "Posição limite segura excedida" (veja a descrição do alarme).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27023 Eixo %1 parada B ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme é ativado junto com o alarme 27010 "Tolerância para a parada segura foi excedida" ou após o alarme 27001 "STOP F ativado".
O alarme pode ser reconfigurado com MD ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Ativar a "Desaceleração no limite de corrente" e a ativação do temporizador para comutação após STOP A(veja MD $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY).

Correção: Eliminar as causas do "Tolerância para a parada segura foi excedida" ou "STOP F ativado" (veja a descrição destes alarmes).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27024 Eixo %1 parada A ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme é ativado com o
- alarme 27011 "Velocidade segura excedida" (quando configurado como em $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION)
- Alarme 27013 "Rampa de frenagem segura excedida",
- Alarme 27023 "STOP B acionado"
- Teste de parada sem sucesso.
O alarme pode ser reconfigurado com MD ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Ativar uma "Supressão de pulso".

Correção: Eliminar as causas de
- alarme "Velocidade de segurança excedida",
- alarme "Monitoração de segurança para aceleração excedida",
- alarme "STOP B acionado",
- teste de parada sem sucesso
(veja a descrição destes alarmes).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27031 Eixo %1 valor limite para a velocidade segura %2 na relação de transmissão %3 muito alto (máx. %4)

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Índice do valor limite
%3 = Número da relação de transmissão
%4 = Velocidade máxima

Definições: Todos os valores limite no MD $MA_SAFE_VELO_LIMIT deverão estar ajustados de modo que a frequência limite da monitoração de amplitude não seja excedida no hardware do circuito de medição. O valor limite que não mantém o controle é indicado como um segundo parâmetro (1 para SG1, 2 para Sg2, etc.). O terceiro parâmetro informa, p. ex., a relação de transmissão 1 para a relação 1, 2 para a relação 2, etc. O quarto parâmetro informa qual velocidade máxima poderia ser especificada para que a freqüência limite ainda seja mantida na operação segura.
O alarme pode ser reconfigurado com MD ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).¶

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar uma "Supressão de pulso".

Correção: Diminuir o valor limite no MD $MA_SAFE_VELO_LIMIT[x], x = (2o. parâmetro do alarme) - 1, ou corrigir o ajuste dos fatores da transmissão.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27032 Erro de checksum de monitorações seguras do eixo %1. Confirmação e teste de aceitação são necessários!

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Os MDs relevantes para a parametrização de segurança de eixo funcionarem são protegidos por um checksum. O alarme indica que o atual checksum não coincide mais com o checksum salvo, portanto, ou um dado foi alterado sem autorização ou um dado está com defeito.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Controlar os MDs. Reprocessar o checksum. Aceitar novamente as funções de segurança (monitorações de movimento, SPL, PROFIsafe).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27033 Eixo %1 parametrização do MD %2[%3] inválida

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = Índice dos dados da máquina

Definições: A parametrização dos dados da máquina %2 está incorreta. Uma indicação adicional é o índice de ordem dos dados da máquina. Se os dados da máquina forem um dado simples de máquina, um zero será especificado como índice de ordem. Este alarme soa nos seguintes contextos:
- 1. Conversão do MD especificado no formato de cálculo interno causa excesso.
- 2. Os valores inseridos em MD $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS e $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS foram modificados. O limite superior é menor que ou igual ao limite mais baixo.
- 3. Para um eixo com funções de segurança, a atribuição do ponto de ajuste/canal atual em MD $MA_SAFE_ENC_SEGMENT_NR, MD $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR não foi feita no bus de drive. Nenhum número de módulo foi especificado para uma atribuição do ponto de ajuste/valor real em MD $MA_CTRLOUT_MODULE_NR, MD $MA_SAFE_ENC_MODULE_NR.
- 4. O número de drives foi modificado. Na releitura da posição de parada e do drive associado, uma diferença foi encontrada na configuração do drive atual.
- 5. Uma função de segurança foi habilitada em MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE sem as funções de segurança SBH/SG habilitadas.

- 6. Erro na parametrização das atribuições de entrada/saída para SGEs/SGAs.
- 7. Um zero foi inserido em MD $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST.
- 8. Um zero foi inserido em MD $MA_SAFE_ENC_RESOL.
- 9. Ajustes diferentes foram feitos em MD $MA_IS_ROT_AX e MD $MA_SAFE_IS_ROT_AX.
- 10. Um circuito de medição não-existente foi parametrizado em MD $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR.
- 11. Em MD $MA_SAFE_ENC_MODULE_NR, o número de um drive inserido não existe ou foi detectado como inativo. Com um drive inativo, MD $MA_SAFE_ENC_TYPE não foi resetado para 0.
- 12. Em MD $MA_SAFE_ENC_TYPE, um tipo de encoder foi parametrizado que não corresponde ao tipo fisicamente presente.
- 13. Em MD $MA_SAFE_ENC_TYPE, um tipo de encoder incorreto foi inserido para um drive ativo ($MA_SAFE_ENC_TYPE = 0, 2, 3 ou 5).
- 14. Ao ajustar os parâmetros para o encoder do motor em MD $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR, o circuito de medição para o 2º sistema de medição é também utilizado para garantir a operação de dois canais do circuito de medição. O 2º circuito de medição deste módulo de drive também foi parametrizado nos dados de outro eixo; portanto há uma atribuição dupla. Com esta parametrização, a 2ª conexão do circuito de medição não pode ser utilizada para a aquisição de valor atual.
- 15. Em MD $MA_SAFE_POS_TOL, um valor maior que 10mm foi inserido para um eixo linear.
- 16. Em MD $MA_SAFE_REFP_POS_TOL, um valor maior que 1mm foi inserido para um eixo linear.
- 17. Os valores-limite para o monitoramento "n<n_x", calculado de MD $MA_SAFE_VELO_X e MD $MA_SAFE_POS_TOL, são de tamanho igual.
- 18. Uma das posições de came ativada está fora da faixa de módulo do valor atual.
- 19. A faixa de módulo de came parametrizada MD $MA_SAFE_MODULO_RANGE não é um número inteiro múltiplo de 360 graus.
- 20. A faixa de módulo de came parametrizada MD $MA_SAFE_MODULO_RANGE e a faixa de módulo em MD $MA_MODULO_RANGE não são números inteiros múltiplos de outro número inteiro.
- 21. A função "Sincronização de valor atual do sistema de 2 encoders" (desl.) é selecionada para um sistema de encoder simples ou uma função com referência absoluta (SE/SN) é ativa ao mesmo tempo.
- 22. Os alarmes 27000/300950 devem ser impedidos no estacionamento (MD $MA_SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS!=0). O SGA "Eixo seguramente referenciado" deve ser parametrizado em MD $MA_SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT.
- 23. Um axial SG/SGA foi configurado na interface SPL (número de segmento = 4) e a função habilitada para paradas externas (MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, bit6) está ausente.
- 24. Um axial SGE/SGA foi parametrizado na interferência SPL (número de segmento = 4) e o SGE "Deselect ext. Stop A" (atribuição pelo MD $MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT[0]) foi parametrizado invertido (bit31 = 1) ou o SGE "Deselect ext. Stop A" não foi parametrizado na interface SPL $A_OUTSI.
- 25. A função "Salvar valor atual com encoder incremental" foi habilitada pelo MD $MA_ENC_REFP_STATE para o encoder incremental parametrizável, e uma função de monitoramento com referência absoluta (SE/SN) foi habilitada por MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE. É proibido combinar essas funções.
- 26. Um valor maior que 1000mm/min foi inserido para um eixo linear em MD $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL.
- 28. Um valor maior que 1000mm/min foi inserido para um eixo linear em MD $MA_SAFE_VELO_X.
- 29. Um valor maior que 1000mm/min foi inserido para um eixo linear em $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL.
- 30. Um valor maior que a frequência-limite do encoder máximo ajustável para a operação segura de um sistema de encoder simples foi estabelecido em MD $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT.
- 31. Um valor maior que 300kHz para um módulo de controle de Performance-1 ou Padrão-2 foi estabelecido em MD $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT.
- 32. MD $MA_SAFE_EXT_PULSE_ENAB_OUTPUT não foi ou não está corretamente parametrizado. Uma parametrização deste MD é exigida se no MD $MA_SAFE_PULSE_ENABLE_OUTPUT, bit30 for estabelecido para 1, ou seja, o cancelamento interno de pulsos está sendo utilizado.
- 33. O MD $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE foi parametrizado para o valor 4 (Parada E) sem habilitação da Parada E externo em todos os eixos com habilitação da função SI (MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE diferente de 0).
- 34. O teste do sistema de mecanismo de frenagem foi habilitado em MD $MA_FIXED_STOP_MODE (bit1 = 1), sem habilitação prévia da função de operação segura para este eixo em MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE. O teste do sistema de mecanismo de frenagem é permitido somente com funções de segurança neste eixo.
- 35. Um valor ilegal foi parametrizado em MD $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou MD $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION.
- 36. Em MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, a sincronização do came foi ativada pelo bit7 sem habilitar quaisquer cames pela bit8...bit15.
- 37 . O came foi habilitado tanto pela $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE quanto $MA_SAFE_CAM_ENABLE.
- 38. Em MD $MA_SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS, um valor inválido foi parametrizado ou o mesmo endereço foi designado para diversos eixos.
- 39. O padrão interno de MD $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT da parametrização de drive não poderia ser executado porque alguns valores tiveram que ser inseridos fora da faixa especificada. Ajuste a parametrização do

encoder no drive.
- 40. O MD $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR foi parametrizado com dígitos além do ponto decimal.
- 41. O endereço básico lógico configurado no hardware e que foi endereçado pelos MDs $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR e $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS não são o mesmo ou o slot endereçado tem comprimento incorreto.
- 42. A posição de came $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] ou $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] foi parametrizada muito próximo do limite do módulo.
- 43. "Cames seguros" foram habilitados no bit 8...15 de $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE e ao mesmo tempo a função "Pista segura do came" foi habilitada em $MA_SAFE_CAM_ENABLE.
- 44. A posição mínima do came $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] é maior que a posição adicional do came $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]. Isso não é permitido para a função"Pista segura do came".
- 45. A distância entre 2 cames em uma pista de came ($MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] e $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[m]) é muito pequena. (função "pista segura de came")
- 46. O comprimento da came, que é a distância entre a posição adicional do came ($MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]) e uma posição mínima de came ($MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]) é muito pequeno (função "pista segura do came)
- 47. Os valores idênticos foram inseridos em $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] para pelo menos 2 cames habilitados em $MA_SAFE_CAM_ENABLE. (função "pista segura do came).
- 48. O valor parametrizado em $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] para o came habilitado $MA_SAFE_CAM_ENABLE é inválido. (função "pista segura do came")
- 49. Mais de 15 cames foram determinados a uma pista de came por $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]. (função "pista segura de came")
- 50. A funcionalidade do módulo de came foi selecionada em $MA_SAFE_MODULO_RANGE; no entanto, isso não é suportado para a função "pista segura de came".
- 51. O ajuste $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE bit7 não é permitido se a função "pista segura de came" for habilitada. A sincronização do came é implicitamente habilitada.
- 52. O ciclo de monitoramento parametrizado $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME não corresponde ao ciclo de monitoramento (p9500) parametrizado no canal de monitoramento de drive.
- 53. A histerese de velocidade n<nx em $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS é maior que metade do limite de velocidade n<nx em $MA_SAFE_VELO_X.
- 54. A tolerância de velocidade n<nx em $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS é menor do que a tolerância de deslizamento em $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL.
- 55. Um axial SGE/SGA endereça a interface SPL fora do escopo liberado pela opção correspondente.
- 56. A resolução total de encoder (combinação aproximada e a boa resolução em MD $MA_SAFE_ENC_RESOL e $MA_SAFE_PULSE_SHIFT) é inválida ou excede o formato suportado pelo valor real.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique e altere o MD especificado. Permita o checksum ser recalculado. Reconheça as funções de segurança.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27034 Invalida a parametrização de MD %1[%2]

Parâmetros: %1 = Identificador do dado de máquina
%2 = Índice dos dados da máquina

Definições: A parametrização dos dados da máquina 1 está incorreta. Este alarme soa nos seguintes contextos:
- Um valor inválido foi enviado para MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL.
- Um valor inválido foi enviado para MD $MN_SAFE_RDP_CONNECTION_NR.
- Um valor inválido foi enviado para MD $MN_SAFE_SDP_CONNECTION_NR.
- Um valor inválido foi enviado para MD $MN_PROFISAFE_IN_ENABLE_MASK.
- Um valor inválido foi enviado para MD $MN_PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK.
- Um valor inválido foi enviado para MD $MN_PROFISAFE_OUT_ENABLE_MASK.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique e corrija o dado de máquina especificado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27035 Necessário confirmação e teste de funcionamento do novo componente de HW do eixo %1.

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: As identificações lidas pelo acionamento para os componentes de HW correspondentes (encoder, motor, módulo) não coincidem com a parametrização na NCK.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Se o alarme ocorre durante a colocação em funcionamento, deve-se fazer o seguinte:
- Confirmar o checksum SAFE_ACT_CHECKSUM[1] (a posição 3 do interruptor com chave e a entrada da senha são necessárias). Continuar o comissionamento.

Se o alarme ocorreu após a substituição de um módulo de encoder ou motor DRIVE-CLiQ, deve-se fazer o seguinte:
- Na área de operação Diagnóstico, confirmar o checksum de hardware no SAFE_ACT_CHECKSUM[1] através de softkey (posição 3 do interruptor com chave e entrada de senha são necessárias).
- Novo ajuste do encoder de valor real
- Verificação da coleta de valores reais SI: Velocidades, sentido de deslocamento, posição absoluta (eventualmente com confirmação do usuário)
- Gravação do novo valor de checksum no SAFE_ACT_CHECKSUM[1] e a última entrada no histórico de alterações no MD SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE[0]
- Gravação dos dados de versão de hardware e de software do novo componente

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27036 Eixo %1 A parametrização de encoder dado de máquina %2[%3] foi ajustada

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = Índice dos dados da máquina

Definições: A parametrização de encoder lida pelo acionamento para as funções de monitoração não coincide com a parametrização NCK no dado de máquina indicado. O dado de máquina de NCK correspondente foi ajustado.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Continuar a colocação e funcionamento, corrigir os checksums

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27037 Eixo %1 e %2 com mesmo endereço PROFIsafe %3

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Número de eixo
%3 = Endereço PROFIsafe

Definições: O endereço PROFIsafe lido pelo acionamento destes dois eixos é idêntico.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Ajuste os endereços PROFIsafe dos acionamentos corretamente.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27038 Eixo %1 o valor %2 no parâmetro de acionamento %3 viola os limites da NCK- dado de máquina %4 .

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Valor no parâmetro de acionamento
%3 = Número do parâmetro de acionamento, p. ex. parâmetro 979.
%4 = Nome do dado de máquina NCK.

Definições: Um drive Sinamics libera os valores em um parâmetro que viola os limites permitidos para os dados de máquina NCK ou os limites internos. Se vários parâmetros de drive forem listados, existe um problema com a combinação dos parâmetros do drive. Neste caso, o resultado da conexão é apresentado como valor.
As seguintes causas são possíveis:
r469: Resolução de posição absoluta para encorderes lineares absolutos inválidos ou a razão entre a divisão de rede e a etapa de medição não-binária.
r470: Número incorreto de bits válidos de valor de posição aproximada redundante.
r471: Número incorreto de bits de resolução boa do valor de posição aproximada redundante.
r472: Número incorreto de bits relevantes do valor de posição aproximada redundante ou ?0".
r470/471/472: fator de mudança para os bits de posição aproximada no resultado de valor real finalmente resolvido em um valor ilegal (valor de parâmetros não correspondem).
r473: Número inválido de etapas de medição relevantes de segurança no valor de posição POS1.
r474: Um bit desconhecido a NCK é ajustado. Nesse local, o som de alarme pode ser reprimido utilizando MD $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, bit 3 = 1.
r475: Número incorreto do bit mais significante da posição aproximada redundante.
r979: Erro no formato de encoder de acordo com PROFIdrive
r9527: Tipo de encoder inválido

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Investigue por que um valor incorreto foi inserido no(s) parâmetro(s) especificado(s) de drive (por exemplo, erro interno de software no drive, consulte a documentação de drive).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27039 Parametrização MD %2[%3] do eixo %1 alterada, é necessário confirmar e executar teste de aprovação

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = Índice dos dados da máquina

Definições: A parametrização lida do acionamento para as funções de monitoração SI não coincide com a parametrização NCK do MD indicado. O respectivo MD do NCK foi adaptado.
Entre MDs de NCK e parâmetros de acionamento existe a seguinte relação:
- $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM corresponde ao p2003

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Continuar a colocação e funcionamento, corrigir os checksums.
- Na indicação do MD $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM:
A alteração do p2003 deve ser considerada na parametrização do MD $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE. O torque de retenção a ser parametrizado para o teste de frenagem deve ser reconfigurado:
$MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE = torque desejado para teste do freio / p2003 * 100
Em seguida deve ser realizado um teste de aprovação da capacidade funcional do teste de frenagem.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27040 Eixo %1 esperar pelo módulo do motor

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Alarme na inicialização, enquanto o módulo do motor não estiver pronto para o SI
A comunicação para o módulo do motor na inicialização ainda não foi estabelecida, as funções de segurança não estão disponíveis ainda.
Através do MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL pode-se configurar a indicação do alarme de modo que seja exibido apenas um alarme para todos os eixos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O alarme aparece permanentemente durante a inicialização, se o acionamento não se comunicar. Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e é automaticamente apagado.
Possíveis causas para a presença constante do alarme:
- As monitorações seguras dos movimentos somente estão ativadas no $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, mas não no parâmetro correspondente do acionamento atribuído (p9501).
- A associação Eixo -> Acionamento através do MD $MA_SAFE_CRTLOUT_MODULE_NR, MD $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ou p0978 está com erro.
- Falta de contato do conector do PROFIBUS.
Controlar se o parâmetro p9501 e sua atribuição do acionamento através do MD $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS e o parâmetro p0978 estão corretos.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

27050 Eixo %1 falha de comunicação SI

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: A comunicação com o acionamento para as monitorações de movimentos do Safety Integrated também é monitorada. Esta monitoração detectou um erro

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Quando o STOP F é ativo pode causar o alarme 27001 com erro código 0, como também alarme 27023 e 27024.
Alarme 27001 com erro código 0 pode ser evitado através da redução do ($MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL de alarme mais alto ou pode ser igualado a 1).

Correção: Verificação das ligações entre NCK e acionamento.
Confira a configuração do telegrama de PROFIBUS (por exemplo: SI Slot configurado).
Confira a tarefa do NCK SI eixo para Slot SI ($MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS).

Verificação do cumprimento das condições de EMC.
Confira a tarefa da configuração de telegrama para o escravo OM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27060 Erro de checksum ao acionamento do eixo %1. Confirmação e teste de aceitação requereridos!

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Os MDs $MA_SAFE_ axial... e $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique os dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verifique também a segurança e o funcionamento (conexões de eixo de NCK - acionamento/encoder).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27070 Erro no checksum de parametrização SPL e interfaces de SPL. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Definições: O NCK MDs $MN_SAFE_IN/OUT..., $MN_PROFISAFE..., $MN_SAFE_SDP/RDP... são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confira dados de máquina, recalcular o checksum e confirme. Verificar a segurança e o funcionamento (PROFIsafe, tarefa de DMP SPL-I/Os, FSEND/FRECV).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27071 Erro de Checksum parametrização segurança do PLC. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Definições: O NCK MDs $MN_SAFE_USER_DATA são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confira dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verificar as funções de segurança.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27072 Erro de Checksum: habilita comunicação segura. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Definições: O NCK MDs $MN_PROFISAFE_ ..._ENABLE, $MN_SAFE_RDP/SDP_ENABLE são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confira dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verificar a segurança e o funcionamento (PROFIsafe, FSEND/FRECV).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27073 Erro de Checksum S7 configuração de PROFIsafe. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Definições: Os parâmetros F requeridos para comunicação de PROFIsafe são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Inspecione a configuração de PROFIsafe, lado do S7. Recalcule o checksum. Verifique a segurança de funcionamento (PROFIsafe I/Os).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27090 Erro na comparação de dados cruzados NCK-PLC, %1[%2], NCK: %3, %4<ALSI>

Parâmetros: %1 = Nome da variável do sistema em que o erro foi encontrado
%2 = Informação adicional, índice de campo das variáveis do sistema
%3 = Informação adicional valor de comparação NCK
%4 = Informação adicional, índice de campo da comparação cruzada

Definições: As diferenças nos dados comparados ocorreram em uma comparação cruzada de dados cíclicos entre NCK e PLC. O parâmetro %1 especifica a variável incorreta do sistema ($A_INSI, $A_OUTSI, $A_INSE, $A_OUTSE ou $A_MARKERSI) com índice de campo %2.
Casos especiais:
- Tela "Erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0], ..." significa que o status de comissão foi enviado diferentemente no NCK e PLC.
- A tela "erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC $MN_SPL_STOP_MODE[0], ..." significa que a reação de parada SPL (Parada D ou E) foi enviada diferentemente no NCK e PLC.
- A tela "erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC $MN_SAFE_SPL_USER_DATA[n], ..." significa que diferentes dados de usuário foram enviados em NCK e PLC.
- Tela "erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, TIMEOUT[0], NCK: 0" significa que a comunicação entre NCK e PLC é geralmente alterada e que uma comparação cruzada de dados não pode ser mais executada.
- A tela "erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC $A_FSDP_ERR_REAC[n], $A_FRDP_SUBS[n], $A_FRDP_ERR_REAC[n]..." significa que as variáveis diferentes do sistema foram especifiadas em NCK e PLC.

Com o parâmetro %4, uma mensagem específica de alarme pode ser configurada em HMI para todas as variáveis listadas do sistema:
%4 = 0: Erro no status de comissão ($MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] - DB18 DBX36.0)
%4 = 0: Erro na reação de parada SPL ($MN_SAFE_SPL_STOP_MODE - DB18 DBX36.1).
%4 = 0: Erro nos dados de usuário SPL (($MN_SAFE_SPL_USER_DATA - DB18 DBD256,260,264,268)
%4 = 0: Erro na reação do erro FSENDDP ($A_FSDP_ERR_REAC[n] - DB18 DBW190, DBW210, DBW220)
%4 = 0: Erro na reação de erro FRECVDP ($A_FRDP_ERR_REAC[n] - DB18 DBW222, DBW234, DBW246)
%4 = 0: Erro nos valores de substituição FRECVDP ($A_FRDP_SUBS[n] - DB18 DBW220, DBW232, DBW244)
%4 = 1.... 64: Erro na variável do sistema $A_INSE[1...64]
%4 = 65 .... 128: erro na variável do sistema $A_OUTSE[1...64]
%4 = 129 ... 192: Erro na variável do sistema $A_INSI[1...64]
%4 = 193 ... 256: Erro na variável do sistema $A_OUTSI[1...64]
%4 = 257 ... 320: Erro na variável do sistema $A_MARKERSI[1...64]
%4 = 321 ... 448: Erro na variável do sistema $A_INSE[65...192]
%4 = 449 ... 576: Erro na variável do sistema $A_OUTSE[65...192]
%4 = 577 ... 704: Erro na variável do sistema $A_INSI[65...192]
%4 = 705 ... 832: Erro na variável do sistema $A_OUTSI[65...192]
%4 = 833 ... 960: Erro na variável do sistema $A_MARKERSI[65...192]
Para parametrizar o alarme 27090, o arquivo ALSI_xx.com deve ser incorporado à gestão de dados e declarados em HMI pela MBDDE.INI na seção [IndexTextFiles] ALSI=f:\dh\mb.dir\alsi_. O fabricante da máquina pode redefinir este arquivo para incorporar as passagens de texto adicionais no alarme que faz sentido ao sistema. Se o arquivo é redefinido, o arquivo novo tem que ser declarado no sistema pelo MBDDE.INI.
A tela do alarme 27090 pode ser modificada pelo MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL: MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL = 2 : Alarme 27090 será apenas exibido para a primeira diferença de dado encontrada.

Reação: Visualização de alarme.
Ativar um STOP D/E (acionado via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de Safety, assim que SPL fase de startup (MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] diferente de 0) estiver completa.

Correção: Analise o valor mostrado e avalie DB18: SPL_DELTA no lado do PLC.
Encontre a diferença entre os canais de monitoração. Possíveis causas:
- Ligação incorreta
- SPL incorreto
- Classificação incorreta dos SGEs axiais para a interface interna $A_OUTSI
- Classificação incorreta dos SGAs axiais para a interface interna $A_INSI
- Classificação incorreta dos SPL-SGEs axiais para a interface externa $A_INSE
- Classificação incorreta dos SPL-SGAs axiais para a interface externa $A_OUTSE
- Diferente SPL status de startup programado na NCK e PLC
- Diferente SPL reação a parada programado na NCK e PLC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27091 Erro na comparação de dados cruzada NCK-PLC, parada do %1

Parâmetros: %1 = Informação adicional sobre o canal de monitoração que ativou a parada

Definições: No canal de monitoração indicado em %1 (NCK ou PLC) foi acionado STOP D ou E (dependendo da parametrização no MD $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE). O alarme 27090 fornece maiores informações sobre a causa do STOP D/E.

Reação: Visualização de alarme.
Ativar um STOP D/E (acionado via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de Safety, assim que SPL fase de startup (MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] diferente de 0) estiver completa.

Correção: Avaliar os parâmetros do alarme 27090 e corrigir SPL, ou verifique os módulos de I/Os e conexões, ou a interface interna SPL para os canais de monitoração de segurança na NCK e no acionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27092 Comunicação interrompida durante comparação cruzada de dados NCK-PLC, erro reconhecido por %1

Parâmetros: %1 = Extensão indicando o canal de monitoração que detectou o erro

Definições: O tempo de atraso (1s) para monitorar comunicação foi excedido no canal de monitoração especificado em %1 (NCK ou PLC). O outro canal de monitoração não enviou novos pacotes de dados dentro deste tempo.

Reação: Visualização de alarme.
Um temporizador de 5 segundos foi ativado, sendo que após o tempo decorrido
- as saídas externas NCK SPL serão apagadas
- o PLC será comutado para STOP.

Correção: Verifique os componentes de sistema (o PLC deve ter a versão correta do FB15 e DB18).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27093 Erro no checksum NCK-SPL, %1, %2, %3

Parâmetros: %1 = Informação adicional sobre o tipo do erro
%2 = Informação adicional - magnitude de referência
%3 = Informação adicional - magnitude atual

Definições: Um erro de checksum ocorreu na NCK SPL. O arquivo /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF foi subsequentemente modificado. A lógica de segurança programável (SPL) na NCK deve estar corrompida. Parâmetros %1 indicam o tipo de alteração:
- %1 = FILE_LENGTH: o comprimento do arquivo foi alterado.
- %1 = FILE_CONTENT: o conteúdo do arquivo foi alterado.
- %1 = FILE_PROTECTED: O acesso ao arquivo é restrito e violado ao sair da fase de comissionamento SPL.
%2 especifica as variáveis de referência (comprimento do arquivo, checksum do conteúdo do arquivo), %3 especifica as variáveis atuais que são calculadas ciclicamente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o arquivo e a data de sua última alteração. Carregar novamente o arquivo original e reiniciar as monitorações com Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27094 Acesso de escrita à variável de sistema %1 permitido só do NCK-SPL

Parâmetros: %1 = Nome da variável de sistema Safety em questão

Definições: Acessos de escrita a uma das variáveis de sistema Safety só é permitido a partir do programa de peça /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF . Se ocorrer este erro, foi reconhecida uma instrução de um outro programa de peça.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os programas de peça utilizados para o acesso de escrita a variáveis de sistema Safety.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27095 %1 proteção SPL não ativada

Parâmetros: %1 = Nome do componente em que a proteção não está ativada (NCK ou PLC)

Definições: Os recursos de proteção do SPL não estão ativados. A fase de instalação do SPL ainda não está completa. Nenhuma reação de parada (Stop D ou E) foi iniciada em um erro na comparação dos dados cruzados entre NCK e PLC.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Correção para NCK: Ativação dos mecanismos de proteção ao escrever o MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1]. Neste MD deve ser especificada a faixa de números dos IDs de ações síncronas utilizados no SPL.
- Correção do CLP: Ativar as características de proteção ajustando o bit de dado apropriado no DB18.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27096 Inicialização do SPL não permitida

Definições: Para iniciar o SPL em estado protegido (MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK [0,1] diferente de 0) deve-se primeiro ativar a funcionalidade Safety-Integrated de um eixo (via MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE). Sem esta funcionalidade a operação do SPL somente é permitida no estado de start-up e instalação.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Instalação da funcionalidade Safety Integrated ou remover a proteção SPL via MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1].

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27097 SPL - Partida não executada

Definições: A partida SPL não foi mais executada depois de expirar o tempo definido no MD SAFE_SPL_START_TIMEOUT.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Encontrar a causa da partida SPL não ocorrida. As possíveis causas podem ser:
- Existe um erro de NC ou de acionamento (p. ex. após substituição de encoder, parada de emergência, alarmes PROFIsafe)
- Existe um erro de sintaxe no próprio SPL
- Existe um alarme de Safety Integrated (p. ex. "Posição segura excedida")
- Para a partida PROG_EVENT não foi escrito de forma correta o nome ou o caminho do SPL; aqui deverão ser considerados caracteres maiúsculos e minúsculos
- Partida simultânea de uma ASUP e PROG_EVENT, parametrização MD 11602 (motivo da parada p. ex. bloqueio de leitura)
- Problemas na chamada FB4/FC9

Este alarme pode ser omitido através do MD $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, Bit 1 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27098 SPL fase de comissionamento terminada

Definições: A fase de instalação SPL acaba de ser finalizada alterando MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK. Após a próxima inicialização o arquivo / _N_CST_DIR / _N_SAFE_SPF está sujeito aos mecanismos de controle definidos para o SPL (proteção de acesso, cálculo de checksum). Alterações à SPL só podem ser feitas no modo desprotegido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligue e ligue. Confira a documentação em relação a qualquer mudança à lógica do SPL por meio de um teste de aceitação.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27099 Atribuição em duplicidade na atribuição de SPL do MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: Entradas SPL ($A_INSE) foram definidas em duplicidade nos dados de máquina indicados em diversas aplicações.
Elas podem ser:
- Comunicação PROFIsafe
- Comunicação F_DP
Possíveis valores para os parâmetros de alarme %1 e %3:
- $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN
- $MN_SAFE_RDP_ASSIGN

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27100 Pelo menos um eixo não foi referenciado com segurança

Definições: Há duas razões para este alarme:
- A posição de máquina de pelo menos um dos eixos monitorados com SI ainda não foi confirmada pelo usuário ou
- A posição de máquina de pelo menos um dos eixos monitorados com SI ainda não foi verificada por um referenciamento subseqüente.
Mesmo que o eixo já esteja referenciado, não existe nenhuma confirmação de que o processo de referenciamento obteve o resultado correto. Por exemplo, resultados incorretos podem ocorrer se o eixo for deslocado quando o comando estiver desligado, com o resultado de que a posição de repouso memorizada antes do desligamento do comando não é mais correta. Para garantir que isto não ocorra, o usuário deve reconhecer a posição atual mostrada, após o primeiro processo de referenciamento.
Quando a liberação do usuário foi primeiramente ativada, os próximos referenciamentos devem ser executados cada vez que o controle for ligado (com encoder absoluto, estes referenciamentos são executados automaticamente). Este procedimento é executado para verificar a posição de repouso memorizada, antes do controle ser desligado.
Através do MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD<3) a indicação do alarme pode ser ajustada de modo que seja indicada individualmente para cada eixo não referenciado com segurança.

Reação: Visualização de alarme.
SGA "Eixo seguramente referenciado" não está acionado. SE será desligado se a posição atual segura não for confirmada por um reconhecimento de usuário. Se o reconhecimento pelo usuário foi ativado, SE permanecerá ativo.
Os cames de segurança serão calculados e emitidos. Entretanto, sua funcionalidade está limitada como ainda não foi confirmado.

Correção: Mova todos os eixos SI para uma posição conhecida e troque para o modo de "Referenciamento". Verifique as posições na tela da máquina, no campo de confirmação do usuário e acione "Confirmação do usuário" via tecla de seleção/comutação. Se a confirmação de usuário para os eixos já foi acionada, referencie os eixos novamente.
A comutação da confirmação do usuário será somente possível com a chave se segurança na posição 3 ou com a introdução da password.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27101 Eixo %1, diferença na função repouso seguro (parada operacional segura), NCK: %2 acionamento: %3

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = status de monitoração operação de parada segura
%3 = status de monitoração operação de parada segura

Definições: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do acionamento foi detectada uma diferença no status de monitoração da operação de parada segura.
Operação de parada segura: Bit 0,1 na lista de resultados 1
Status da monitoração (%2, %3):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.
Para diagnósticos adicionais, o parâmetro r9710[0 parâmetros de Drive], r9710[1] e o servo-trace " lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 Drive" podem ser usado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27102 Eixo %1, diferença na função velocidade segura %2, NCK: %3 acionamento: %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Nível SG para o qual foi detectada a diferença
%3 = Status de monitoração velocidade segura
%4 = Status de monitoração velocidade segura

Definições: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do acionamento foi detectada uma diferença no status de monitoração da velocidade segura.
- Velocidade segura 1: Bit 6,7 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 2: Bit 8, 9 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 3: Bit 10,11 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 4: Bit 12,13 na lista de resultados

Status de monitoração (%3, %4):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.
Para diagnósticos adicionais, o r9710[0 de parâmetros de drive], r9710[1] e o servo-trace " Lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 acionamento " pode ser usado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27103 Eixo %1, diferença na função fim de curso seguro %2, NCK: %3 acionamento: %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = número do limite de fim de curso (SE)
%3 = status de monitoração Fim de curso seguro
%4 = status de monitoração Fim de curso seguro

Definições: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do acionamento foi detectada uma diferença no status de monitoração de fim de curso seguro.
- Fim de curso seguro 1: Bit 2,3 na lista de resultados 1
- Fim de curso seguro 2: Bit 4, 5 na lista de resultados 1

Status de monitoração:
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.
Para diagnósticos adicionais, o parâmetro r9710[0 parâmetros de Drive], r9710[1] e o servo-trace " lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 Drive" podem ser usado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27104 Eixo %1, diferença na função came seguro positivo %2, NCK: %3 acionamento: %4

Parâmetros:
%1 = Número de eixo
%2 = Número do came
%3 = Status de monitoração came seguro positivo
%4 = Status de monitoração came seguro positivo

Definições: Na comparação cruzada da lista de resultados 2 (função "Cames seguros") e nas listas de resultado 3/4/5/6/7 (função "Trajetória segura de cames"), entre os canais de monitoração do NCK e do acionamento foi encontrada uma diferença no estado de monitoração do came seguro positivo.
Para função "Cames seguros" aplica-se:
- Cames seguros 1+. Bit 0, 1 na lista de resultados 2
- Came seguro 2+: Bit 4, 5 na lista de resultados 2
- Came seguro 3+: Bit 8, 9 na lista de resultados 2
- Came seguro 4+: Bit 12,13 na lista de resultados 2

Para função "Trajetória segura de cames" (apenas sl) aplica-se: (cada uma das listas de resultado 3-7 contém 6 resultados de came)
- Came seguro 1+: Bit 0, 1 na lista de resultados 3
- Came seguro 2+: Bit 4, 5 na lista de resultados 3
- Came seguro 3+: Bit 8, 9 na lista de resultados 3
- Came seguro 4+: Bit 12,13 na lista de resultados 3
- Came seguro 5+: Bit 16,17 na lista de resultados 3
- Came seguro 6+: Bit 20,21 na lista de resultados 3
- Came seguro 7+: Bit 0, 1 na lista de resultados 4
- Came seguro 8+: Bit 4, 5 na lista de resultados 4
- Came seguro 9+: Bit 8, 9 na lista de resultados 4
- Came seguro 10+: Bit 12,13 na lista de resultados 4
- Came seguro 11+: Bit 16,17 na lista de resultados 4
- Came seguro 12+: Bit 20,21 na lista de resultados 4
- Came seguro 13+: Bit 0, 1 na lista de resultados 5
- Came seguro 14+: Bit 4, 5 na lista de resultados 5
- Came seguro 15+: Bit 8, 9 na lista de resultados 5
- Came seguro 16+: Bit 12,13 na lista de resultados 5
- Came seguro 17+: Bit 16,17 na lista de resultados 5
- Came seguro 18+: Bit 20,21 na lista de resultados 5
- Came seguro 19+: Bit 0, 1 na lista de resultados 6
- Came seguro 20+: Bit 4, 5 na lista de resultados 6
- Came seguro 21+: Bit 8, 9 na lista de resultados 6
- Came seguro 22+: Bit 12,13 na lista de resultados 6
- Came seguro 23+: Bit 16,17 na lista de resultados 6
- Came seguro 24+: Bit 20,21 na lista de resultados 6
- Came seguro 25+: Bit 0, 1 na lista de resultados 7
- Came seguro 26+: Bit 4, 5 na lista de resultados 7
- Came seguro 27+: Bit 8, 9 na lista de resultados 7
- Came seguro 28+: Bit 12,13 na lista de resultados 7
- Came seguro 29+: Bit 16,17 na lista de resultados 7
- Came seguro 30+: Bit 20,21 na lista de resultados 7

Estado de monitoração (%3, %4):
- OFF = Monitoração inativa neste canal de monitoração

- OK = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valores limite não violados
- L+ = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite superior ultrapassado
- L- = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite inferior ultrapassado

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Verificar se os valores reais seguros coincidem nos dois canais de monitoração.
Os parâmetros de acionamento r9711[0,1] (resultado de diagnóstico da lista 2 [NCK, drive]) e r9735[0,1] / r9736[0,1] / r9737[0,1] / r9738[0,1] / r9739[0,1] (resultado de diagnóstico da lista 3/4/5/6/7 [NCK, drive]) pode ser usado para diagnóstico detalhado.
Além disso, é possível realizar um diagnóstico através dos sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do NCK" e "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do acionamento".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27105 Eixo %1, diferença na função came seguro negativo %2, NCK: %3 acionamento: %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Número do came
%3 = status de monitoração Came seguro negativo
%4 = status de monitoração Came seguro negativo

Definições: Na comparação cruzada da lista de resultados 2 (função "Cames seguros") e nas listas de resultado 3/4/5/6/7 (função "Pista segura de cames"), entre os canais de monitoração do NCK e do acionamento foi encontrada uma diferença no estado de monitoração do came seguro negativo.
Para função "Cames seguros" aplica-se:
- Came seguro 1-: Bit 2, 3 na lista de resultados 2
- Came seguro 2-: Bit 6, 7 na lista de resultados 2
- Came seguro 3-: Bit 10, 11 na lista de resultados 2
- Came seguro 4-: Bit 14,15 na lista de resultados 2

Para função "Trajetória segura de cames" aplica-se: (cada uma das listas de resultado 3-7 contém 6 resultados de came)
- Came seguro 1-: Bit 2, 3 na lista de resultados 3
- Came seguro 2-: Bit 6, 7 na lista de resultados 3
- Came seguro 3-: Bit 10, 11 na lista de resultados 3
- Came seguro 4-: Bit 14,15 na lista de resultados 3
- Came seguro 5-: Bit 18,19 na lista de resultados 3
- Came seguro 6-: Bit 22,23 na lista de resultados 3
- Came seguro 7-: Bit 2, 3 na lista de resultados 4
- Came seguro 8-: Bit 6, 7 na lista de resultados 4
- Came seguro 9-: Bit 10, 11 na lista de resultados 4
- Came seguro 10-: Bit 14,15 na lista de resultados 4
- Came seguro 11-: Bit 18,19 na lista de resultados 4
- Came seguro 12-: Bit 22,23 na lista de resultados 4
- Came seguro 13-: Bit 2, 3 na lista de resultados 5
- Came seguro 14-: Bit 6, 7 na lista de resultados 5
- Came seguro 15-: Bit 10, 11 na lista de resultados 5
- Came seguro 16-: Bit 14,15 na lista de resultados 5
- Came seguro 17-: Bit 18,19 na lista de resultados 5
- Came seguro 18-: Bit 22,23 na lista de resultados 5
- Came seguro 19-: Bit 2, 3 na lista de resultados 6
- Came seguro 20-: Bit 6, 7 na lista de resultados 6
- Came seguro 21-: Bit 10, 11 na lista de resultados 6
- Came seguro 22-: Bit 14,15 na lista de resultados 6
- Came seguro 23-: Bit 18,19 na lista de resultados 6
- Came seguro 24-: Bit 22,23 na lista de resultados 6
- Came seguro 25-: Bit 2, 3 na lista de resultados 7
- Came seguro 26-: Bit 6, 7 na lista de resultados 7
- Came seguro 27-: Bit 10, 11 na lista de resultados 7

- Came seguro 28-: Bit 14,15 na lista de resultados 7
- Came seguro 29-: Bit 18,19 na lista de resultados 7
- Came seguro 30-: Bit 22,23 na lista de resultados 7

Estado de monitoração (%3, %4):
- OFF = Monitoração inativa neste canal de monitoração
- OK = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valores limite não violados
- L+ = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite superior ultrapassado
- L- = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite inferior ultrapassado

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Verificar se os valores atuais seguros coincidem nos dois canais de monitoração.
Para diagnóstico mais detalhado podem ser consultados os parâmetros de acionamento r9711[0,1] (diagnóstico da lista de resultados 2 [NCK, acionamento]) e r9735[0,1] / r9736[0,1] / r9737[0,1] / r9738[0,1] / r9739[0,1] (diagnóstico da lista de resultados 3/4/5/6/7 [NCK, acionamento]).
Além disso, é possível realizar um diagnóstico através dos sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do NCK" e "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do acionamento".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27106 Eixo %1, diferença na função velocidade segura nx, NCK: %2 acionamento: %3

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Status de monitoração velocidade segura nx
%3 = Status de monitoração velocidade segura nx

Definições: Por comparação cruzada da lista de resultados 2 entre os canais de monitoração da NCK e do acionamento foi detectada uma diferença no status de monitoração da velocidade segura.
- Velocidade segura nx+: Bit 16,17 na lista de resultados 2
- Velocidade segura nx-: Bit 18,19 na lista de resultados 2

Status de monitoração (%2, %3):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Verificar se os valores atuais seguros, em ambos os canais de monitoração, são os mesmo.
Para diagnóstico mais detalhado pode utilizar os parâmetros do acionamento r9711[0,1] e os sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2 NCK" e "Lista de resultados 2 Drive".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27107 Eixo %1 diferença na função de monitoração do módulo dos cames, NCK: %2 acionamento: %3

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Estado de monitoração faixa módulo de came seguro
%3 = Estado de monitoração faixa módulo de came seguro

Definições: Durante a comparação cruzada da lista de resultados 2 entre os canais de monitoração NCK e acionamento foi detectada uma diferença no estado da monitoração da faixa do módulo de cames.
Faixa do módulo de cames seguro: Bit 20, 21 na lista de resultados 2

Estado de monitoração (%2, %3):
- OFF = A monitoração neste canal de monitoração está inativa
- OK = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valores limite não violados
- L+ = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valor limite superior ultrapassado
- L+ = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valor limite inferior ultrapassado

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Verificar se os valores atuais seguros, em ambos os canais de monitoração, são os mesmo.
Para diagnóstico mais detalhado pode utilizar os parâmetros do acionamento r9711[0,1] e os sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2 NCK" e "Lista de resultados 2 Drive".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27110 Eixo %1 falha na transmissão de dados do índice %2

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Índice na comparação cruzada de dados

Definições: As falhas de comunicação entre o NCK e o acionamento fizeram com que a comparação de dados cruzada não fosse executada três vezes seguidas com o índice indicado

Reação: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Verificação do cumprimento das diretrizes de EMV
Substituir HW

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27111 Eixo %1 falha do valor atual seguro na avaliação do encoder

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O valor real seguro redundantemente determinado não corresponde com o valor real de boa resolução do mesmo encoder.

Reação: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Verificação do cumprimento das diretrizes de EMV
Substituir HW

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27112 Eixo %1 erro de CRC do valor atual seguro

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Durante a verificação da consistência de dados do valor atual seguro (CRC) foi detectado um erro.

Reação: Visualização de alarme.

Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Possíveis causas para a presença constante do alarme:
- O canal de monitoração do NCK para monitoração segura dos movimentos não se comunica com o canal de monitoração do acionamento atribuído, mas com um outro eixo. Controlar a correta atribuição do acionamento na configuração do HW, $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS e do parâmetro p0978.
- Falhas na comunicação entre NCK e o acionamento. Verificação do cumprimento das diretrizes de EMV. Substituir HW

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27113 Eixo %1 falha de HW do encoder do valor atual seguro

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: A avaliação do encoder apresenta um erro de hardware.
As seguintes razões são possíveis:
- Poluição na avaliação do encoder visual
- Problemas durante a transmissão do sinal
- Falta do número de encoder após substituição do encoder (afeta os encoders com número de série, motores integrados ou motores de terceiros)

Reação: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Verificação de conformidade com os regulamentos EMC.
Substitua o hardware do encoder
Faça uma transferência do número de série após ajuste do encoder

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27124 Parada A ativada para pelo menos 1 eixo.

Definições: Este alarme somente dá um aviso de que em pelo menos 1 eixo foi ativada uma parada A e por isso que torna-se necessário um Power On para a confirmação do alarme.
Este alarme ocorre quando no MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL a priorização do alarme foi ativada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Ativar uma "Supressão de pulso" para o eixo afetado.

Correção: Buscar a causa do erro com base nas demais mensagens de alarme.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27132 Eixo %1 monitoração do grupo checksum. Confirmação e aceitação do teste requerido!

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Os MDs relevantes para parametrização dos eixos na funcionalidade de safety são protegidos pelo checksum. O alarme indica que pelo menos um checksum de eixo não corresponde ao checksum armazenado, que indica que um item dos dados foi alterado sem autorização ou esteja com defeito.

Este alarme é apresentado durante a fase de startup (Modo de startup SPL ativo) como alarme de grupo de eixos para alarmes de checksum 27032, 27035 e 27060.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar MDs. Recalcular checksums. Verificar atribuições à componentes de hardware e acionamentos, repetir aceitação de funções de safety (monitoração de movimento).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27135 Monitoração de segurança de erro de grupo de checksum em pelo menos um eixo. Confirmação e teste de aceitação requerido!

Definições: Os MDs relevantes para parametrização dos eixos na funcionalidade de safety são protegidos pelo checksum. O alarme indica que pelo menos um checksum de eixo não corresponde ao checksum armazenado, que indica que um item dos dados foi alterado sem autorização ou esteja com defeito.
Este alarme é apresentado durante a fase de startup (Modo de startup SPL ativo) como alarme global de grupo para todos os alarmes de checksums de eixos 27032, 27035, e 27060,caso tenha sido parametrizado em MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (100 dígitos ajustados).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar MDs. Recalcular e confirmar checksums. Verificar atribuições à componentes de hardware e acionamentos, repetir aceitação de funções de safety (monitoração de movimento).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27140 Esperando pelo módulo de motor de pelo menos um eixo

Definições: Alarme durante a inicialização enquanto o módulo de motor não tiver pelo menos um eixo pronto para SI
A comunicação com o módulo de motor durante a inicialização ainda não foi estabelecida, as funções de segurança de pelo menos um eixo ainda não estão disponíveis.
Através do dado de máquina $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (dado de máquina<3) pode-se ajustar a indicação do alarme de modo que seja indicado individualmente para cada eixo, para saber se a comunicação já foi estabelecida.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O alarme aparece permanentemente durante a inicialização, se pelo menos um acionamento não se comunicar. Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e é automaticamente apagado.
Possíveis causas para a presença constante do alarme:
- As monitorações seguras dos movimentos somente estão ativadas no $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, mas não no parâmetro correspondente do acionamento atribuído (p9501).
- A associação Eixo -> Acionamento através do MD $MA_SAFE_CRTLOUT_MODULE_NR, MD $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ou p0978 está com erro.
- Falta de contato do conector do PROFIBUS.
Controlar se o parâmetro p9501 e a atribuição dos acionamentos através do MD $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS e o parâmetro p0978 estão corretos.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27200 PROFIsafe: O tempo do ciclo %1 [ms] é muito grande

Parâmetros: %1 = Tempo de ciclo parametrizado

Definições: O tempo de comunicação PROFIsafe, resultante do MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO e do MD $MN_IPO_CYCLE_TIME, é maior do que o valor limite permitido (25ms).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Adaptar o tempo do ciclo através do MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO ou corrigir a redução do ciclo IPO.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27201 PROFIsafe: MD %1[%2]: Segmento do bus %3 com erro

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Segmento de bus parametrizado

Definições: No MD mencionado está especificado um segmento de bus incorreto. O valor deverá ser 5.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27202 PROFIsafe: MD %1[%2]: Endereço %3 com erro

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Endereço PROFIsafe parametrizado

Definições: No MD mencionado está especificado um endereço PROFIsafe incorreto. O valor deverá ser maior que 0.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27203 PROFIsafe: MD %1[%2]: Classificação SPL com erro

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Definições: A interface SPL no MD exibido está incorreta. As causas possíveis são:
- O número de bits é muito alto para este módulo PROFIsafe (valor superior de bit - valor inferior de bit + 1 > 98)
- Nenhuma atribuição SPL parametrizado (ambos os valores bit iguais a zero)
- Atribuição incorreta do SPL (valor bit é igual a zero)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27204 PROFIsafe: Ocupação dupla MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: No MD mencionado foi parametrizada uma ocupação dupla inválida:
$A_INSE estão parametrizados como unidades DMP e também como PROFIsafe. MDs envolvidos:
- MD $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN
- MD $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN
Várias entradas de módulos PROFIsafe parametrizados no mesmo $A_INSE. MD envolvido:
- MD $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN
Várias $A_OUTSE parametrizados na mesma saída de um módulo PROFIsafe. MD envolvido:
- MD $MN_PROFISAFE_OUT_FILTER
Vários valores substitutos de conexões SPL passivas parametrizadas no mesmo $A_INSE. MD envolvido:
- MD $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27205 PROFIsafe: número de sinais em MD %1 [%2] <> MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: O número parametrizado ou os sinais usados devem ser os mesmos em ambos dados de máquina.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27206 PROFIsafe: dado de máquina %1[%2] Número máx. de dados úteis F (%3 Bits) excedido

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD para nome MD
%3 = Número máx. de bits de dados úteis F

Definições: Os dados parametrizados indicados no dados de máquina estão fora da faixa de dados do usuário F do módulo F.
Nota
Quando o dado de máquina PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS é indicado,
o endereço Sub-Slot nele parametrizado excedeu a faixa de dados de usuário F do módulo F.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27207 PROFIsafe: MD %1[%2] número max. sub slot : %3 excedido

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD para nome MD
%3 = Número máximo de "sub slots"

Definições: O "sub slot" parametrizado no dado de máquina indicado excede o número máximo permitido de "sub slots" por módulo PROFIsafe.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reduza o número de sub slots alterando a divisão de dados de usuário F do módulo PROFIsafe.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27208 PROFIsafe: dado de máquina %1[%2]: endereço Sub-Slot máx. %3 excedido

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = endereço Sub-Slot máximo

Definições: No dado de máquina mencionado foi especificado um endereço Sub-Slot muito grande. O valor especificado não pode exceder o endereço Sub-Slot máx. indicado.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27220 PROFIsafe: Quantidade de módulos F da NCK (%1) <> quantidade de módulos F do S7 (%2)

Parâmetros: %1 = Quantidade de módulos F da NCK parametrizados
%2 = Quantidade de módulos F do S7 parametrizados

Definições: O número de módulos F parametrizados através dos dados de máquina $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS do NCK são:
- Maior que o número de slaves PROFIBUS na configuração do S7-PROFIBUS
- Menor que o número de módulos F na configuração do S7-PROFIBUS
- Maior que o número de módulos F na configuração do S7-PROFIBUS
Se o parâmetro de alarme %2 = 0, não foi encontrado nenhum dos módulos F configurados na configuração PROFIBUS.
Na maioria dos casos a causa para este alarme é um erro de parametrização do endereço mestre do PROFIsafe

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a parametrização F no MD $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS.
Verificar a configuração F no S7 PROFIBUS.
Verificar o endereço PROFIsafe mestre parametrizado no MD $MN_PROFISAFE_MASTER_ADDRESS e na configuração S7 PROFIBUS .

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27221 PROFIsafe: Módulo F da NCK MD %1[%2] desconhecido

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Definições: O módulo F parametrizado no MD mencionado não é conhecido neste endereço PROFIsafe na configuração PROFIBUS S7.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificação dos endereços PROFIsafe no MD da NCK e a configuração PROFIBUS S7.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27222 PROFIsafe: Módulo F do S7 endereço PROFIsafe %1 desconhecido

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe

Definições: O módulo F com o endereço PROFIsafe indicado não está parametrizado como módulo F no MD da NCK.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração do PROFIBUS S7. Estabelecer o reconhecimento do módulo no MD da NCK.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27223 PROFIsafe: Módulo F da NCK MD %1[%2] não é um módulo %3

Parâmetros:
%1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Tipo de módulo

Definições:
O módulo F parametrizado no MD da NCK não está mais atribuído como um módulo Input/Output na configuração do PROFIBUS S7.
- %3 = INPUT: Parametrização F da NCK espera por um módulo INPUT
- %3 = OUTPUT: Parametrização F da NCK espera por um módulo OUTPUT
- %3 = IN/OUT: Parametrização F da NCK espera por um módulo INPUT ou OUTPUT

Reação:
Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Verificação da unidade da configuração do PROFIBUS S7.

Continuação do programa:
Desligue e ligue novamente o comando.

27224 PROFIsafe: Módulo F MD %1[%2] - MD %3[%4]: Ocupação dupla do endereço PROFIsafe

Parâmetros:
%1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD 2

Definições:
Para os módulos F parametrizados no MD mencionado está parametrizado o mesmo endereço PROFIsafe no MD da NCK ou nos parâmetros F do S7. Com isso não é possível estabelecer nenhuma comunicação clara entre o mestre F e o escravo F.

Reação:
Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Verificar e corrigir a parametrização F do S7 e o MD da NCK.

Continuação do programa:
Desligue e ligue novamente o comando.

27225 PROFIsafe: Escravo %1, erro de configuração %2

Parâmetros:
%1 = Endereço escravo do PROFIBUS
%2 = Erro de configuração

Definições:
Para o escravo mencionado ocorreu um erro durante a avaliação da configuração do PROFIBUS S7. Este é mais especificado no parâmetro de alarme %2.
%2 = PRM-Header: O protocolo PRM não pôde ser interpretado com clareza para este escravo.

Reação:
Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
Verificar e corrigir a configuração do PROFIBUS S7.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27240 PROFIsafe: PLC não foi inicializado, informação: %1

Parâmetros: %1 = Atual informação da inicialização do PROFIsafe NCK-PLC

Definições: Não há nenhuma configuração PROFIsafe disponível para o NCK após o período predefinido através do MD $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT.
Parâmetro de alarme %1: 0 = Configuração não disponível, o PSI não é suportado pelo FB15.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Aumentar o MD $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
- Verificação do estado de operação do PLC
- Verificação da versão de software do sistema operacional do PLC
- Apagar a parametrização F no MD da NCK

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27241 PROFIsafe: Versão diferente, NCK: %1, PLC: %2, (%3)

Parâmetros: %1 = Versão de interface da NCK
%2 = Versão de interface do PLC
%3 = Identificador interno da interface

Definições: Os componentes NCK e PLC têm diferentes implementações de uma interface necessária. Não é possível inicializar nenhuma comunicação F.
%1 = Versão da interface do lado do NCK
%2 = Versão da interface do lado do PLC
%3 = Identificador interno da interface

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar o sistema operacional do PLC e a versão de software da NCK.
- Fazer o update do sistema operacional do PLC.
- Apagar a parametrização F da NCK.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27242 PROFIsafe: Módulo F %1, %2 com erro

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe
%2 = Parâmetro F com erro

Definições: Um erro foi detectado durante a avaliação dos parâmetros F.
%2 = CRC1: CRC especificado pela falha dos parâmetros F.
%2 = F_WD_Timeout: O tempo de monitoramento parametrizado na Etapa 7 é muito curto para o tempo do ciclo PROFIsafe definido pelo MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.
%2 = CRC2_Len: Falha no comprimento de frame da mensagem CRC.
%2 = F_Data_Len: O comprimento de frame de mensagem definido para o módulo específico está incorreto.
%2 = F_Check_SeqNo: A funcionalidade dos CRCs com direção específica não é suportado.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: %2 = CRC1: Reset geral do PLC, recarregamento da configuração S7F.
%2 = F_WD_Timeout: Reparametrize o tempo de ciclo PROFIsafe ou tempo de monitoramento F.
%2 = CRC2_Len: Reset geral do PLC, recarregamento da configuração S7F.
%2 = F_Data_Len: Reset geral do PLC, recarregamento da configuração S7F.
%2 = F_Check_SeqNo: Modifique a configuração do módulo F afetado

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27250 PROFIsafe: A configuração no DP-M foi modificada; código de erro %1 - %2

Parâmetros: %1 = Número de configuração da NCK
%2 = Atual número de configuração do NCK

Definições: O mestre DP mostra uma configuração do PROFIBUS S7 modificada. A operação correta não é mais garantida.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Comunicação com escravo F está encerrada.
Um STOP D/E (configurado via MD $MN_SPL_STOP_MODE) está ativo em todos os eixos com a função de segurança.

Correção: Reinicie o PLC/NCK.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27251 PROFIsafe: Módulo F %1, %2 informa o erro %3

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe ou nome
%2 = Componentes de mensagem (mestre/escravo)
%3 = Código do erro

Definições: Ocorreu um erro na comunicação PROFIsafe entre o mestre F e o módulo F especificado que foi detectado pelo componente (mestre/escravo) indicado no parâmetro %2.
O código de erro especifica o tipo de erro:
- %3 = TO: O intervalo de comunicação parametrizado foi excedido
- %3 = CRC: Um erro CRC foi detectado
- %3 = CN: Um erro na sequência de tempo das mensagens F foi detectado
- %3 = SF: Erro de mestre F, NCK/PLC não estão mais sincronizados
- %3 = EA: Erro de comunicação, o escravo envia frames de mensagens vazias
- %3 = LBF: Erro de comunicação, espelhamento de frame de mensagem

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verifique o cabeamento DP. Reinicie módulos escravos F. Reinicie NCK/PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27252 PROFIsafe: Slave/Device %1, Bus %2, erro de sinal de vida

Parâmetros: %1 = Identificação do Slave/Device
%2 = Número de barramento

Definições: O DP-Slave ou o PN-Device mencionado não se comunica mais com o Master/Controller.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Inspecionar a fiação do DP/PN. Reinicializar os módulos F. Reinicializar o NCK/PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27253 PROFIsafe: Erro de comunicação do componente mestre F %1, erro %2

Parâmetros: %1 = Componente com erro (NCK/PLC)
%2 = Código do erro

Definições: O mestre F informa que a comunicação entre NCK e PLC não está mais funcionando.
O código de erro %1 fornece mais informações sobre a causa:
- %1 = PLC: O PLC não processa mais a solicitação OB40.
- %1 = PLC-DPM: O mestre DP abandonou o estado operacional OPERATE.
O parâmetro %2 fornece mais informações sobre a causa do erro:
- %2 = 1,2,4: Processamento PLC do OB40 não finalizado.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Estender o tempo do ciclo PROFIsafe via MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27254 PROFIsafe: Módulo F %1, erro no canal %2; %3<ALSI>

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe ou nome
%2 = Tipo de canal, número de canal
%3 = Informação adicional, índice de campo das variáveis do sistema

Definições: O módulo F envia sinais que uma falha ocorreu na interface do canal especificado.
Este alarme soa somente para os módulos ET200S F.
O tipo de canal (canal de entrada ou saída) é também indicado para as abreviações In e OUT em %2.
Uma mensagem específica de alarme pode ser programada para cada variável do sistema em HMI pelo parâmetro %3:
- %3 = 1 ...64: Erro nas variáveis do sistema $A_INSE[1...64]
- %3 = 65 ... 128: Erro nas variáveis do sistema $A_OUTSE[1...64]
- %3 = 321 ... 448: Erro nas variáveis do sistema $A_INSE[65...192]
- %3 = 449 ... 576: Erro nas variáveis do sistema $A_OUTSE[65...192]
- %3 = -1: Erro no canal de entrada ou saída para qual não há nenhuma atribuição SPL

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verifique o cabeamento. Cabeamento OK: substitua módulo F.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27255 PROFIsafe: Módulo F %1, erro geral

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe ou nome

Definições: A unidade PROFIsafe mencionada informa um erro. Uma especificação mais exata da causa do erro não é possível sem outros meios auxiliares.
Este alarme é ativado para todos os tipos de escravos PROFIsafe.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verifique cabeamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27256 PROFIsafe: Atual tempo de ciclo %1 [ms]> tempo de ciclo parametrizado

Parâmetros: %1 = Atual tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe

Definições: O atual tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe é maior do que o valor ajustado no MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO. O tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe parametrizado é ultrapassado continuamente pelo PLC.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Adaptar o tempo do ciclo através do MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO
Deve-se ajustar pelo menos o valor indicado no parâmetro %1.
O tempo de ciclo ajustado afeta o tempo de processamento da unidade do PLC. Isto também deverá ser considerado no ajuste.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27257 PROFIsafe: %1 %2 reporta erro de sistema %3 (%4)

Parâmetros: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Endereço PROFIsafe ou nome
%3 = Código do erro
%4 = Componente

Definições: Durante a comunicação PROFIsafe foi detectado um erro de sistema. Dependendo do erro, o respectivo driver de PROFIsafe ou a comunicação inteira do PROFIsafe será parada.
O tipo de comunicação é indicado no %1
%1 = Módulo F
%1 = SPL
%2 = Endereço de PROFIsafe ou nome do módulo F afetado (com %1 = módulo F)
%2 = - (com %1 = SPL)
A causa detectada do erro é indicada no %3:.
%3 = SF: Estado de falha assíncrono (StateFault)
%3 = SP: Nenhuma atualização dos dados de entrada/saída do SPL (SPL, comunicação de I/O)
O componente afetado é indicado no %4:
%4 = NCK
%4 = PLC

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
STOP D/E (ajustável através de MD $MN_SPL_STOP_MODE) é ativado para todos os eixos com funcionalidade de segurança.
Interrupção dos drivers PROFIsafe afetados. Drivers PROFIsafe emitem valores confiáveis (0) do tipo F-DI ou F-DIO para a SPL como dados de usuário F.

Correção: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27299 PROFIsafe: Diagnóstico %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Código do erro 1
%2 = Código do erro 2
%3 = Código do erro 3
%4 = Código do erro 4

Definições: Erro na configuração do PROFIsafe.
O parâmetro de alarme %1 contém uma referência para o componente (PLC ou NCK) onde foi detectado o erro.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

27300 F_DP: Tempo de ciclo %1 [ms] muito grande

Parâmetros: %1 = Tempo de ciclo parametrizado

Definições: O tempo de ciclo da comunicação F_DP, resultante do MD $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO e do $MN_IPO_CYCLE_TIME, é maior do que o valor limite permitido de 250 ms.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o tempo de ciclo através do MD $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO e/ou do $MN_IPO_CYCLE_TIME

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27301 F_DP: MD %1[%2]: Conexão SPL incorreta

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Definições: A conexão SPL no MD indicado está errada. Possíveis causas:
- Número de Bits muito grande (maior Bit - menos Bit > 16)
- Nenhuma atribuição SPL parametrizada (ambos valores de Bit são zero)
- Atribuição incorreta do SPL (um valor de Bit é igual a zero)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27302 F_DP: Atribuição em duplicidade do MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: No MD mencionado foi parametrizada uma atribuição em duplicidade não permitida:
- %1 e %3 = $MN_SAFE_RDP_ASSIGN:
Entradas SPL ($A_INSE) foram atribuídas em duplicidade através da comunicação F_DP.
- %1 e %3 = $MN_SAFE_SDP_FILTER:
Dados úteis F de um F_SENDDP foram atribuídos em duplicidade através de Sub-Slots
- %1 e %3 = $MN_SAFE_SDP_LADDR, $MN_SAFE_RDP_LADDR:
Endereços lógicos básicos foram atribuídos em duplicidade através de diversas conexões SPL
- %1 e %3 = $MN_SAFE_SDP_FILTER:
Atribuições de variáveis de sistema feitas em duplicidade através de diversas conexões SPL
- %1 e %3 = $MN_SAFE_SDP_ID, $MN_SAFE_RDP_ID:
O parâmetro DP_DP_ID foi atribuído em duplicidade através de diversas conexões SPL
%2 e %4: Índice MD da conexão SPL

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27303 F_DP: Número de sinais no MD %1[%2] <> MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: Nos dados de máquina $MN_SAFE_SDP/RDP_ASSIGN, $MN_SAFE_SDP/RDP_FILTER foi parametrizado um número diferente de sinais de dados úteis F.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD indicado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27305 F_DP: Parâmetro do MD %1[%2] <> MD %3[%4]

Parâmetros:
%1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: Foi parametrizada uma conexão SPL com várias conexões SPL (Sub-Slots), onde foram especificados diferentes valores nos parâmetros de comunicação F_DP ou no número da conexção SPL (%1 e %3).
Nota: As conexões SPL (Sub-Slots) de uma conexão SPL são identificadas por mesmos valores para:
- Parâmetro de comunicação F_DP
- Número de conexção SPL
Valores para %1 e %3:
$MN_SAFE_SDP/RDP_LADDR ou
$MN_SAFE_SDP/RDP_TIMEOUT ou
$MN_SAFE_SDP/RDP_CONNECTION_NR
$MN_SAFE_SDP/RDP_ERR_REAC
$MN_SAFE_RDP_SUBS

Reação:
Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27306 F_DP: O número máximo de conexões SPL ativas (%1) para %2 foi ultrapassado

Parâmetros:
%1 = Número máximo de possíveis conexões SPL
%2 = F_SENDP/F_RECVDP

Definições: Os blocos de dados de parametrização ativos para %2 foram parametrizados mais do que o número de conexões SPL permitido de %1, identificados através de diferentes identificações ($MN_SAFE_SDP/RDP_ID).

Reação:
Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir as identificações das conexões SPL ou desativar as conexões SPL ($MN_SAFE_SDP/RDP_ENABLE_MASK).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27350 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro %3

Parâmetros:
%1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da referência de comunicação
%3 = Código do erro

Definições: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação foi danificada e a reação de erro programada é $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 0 ou 1.
No %1 é indicado o tipo de comunicação:
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
No %2 é indicado o nome ou o DP_DP_ID (identificação) da conexão SPL.
No %3 é indicada a causa de erro identificada:
%3 = SN: Foi detectado um erro na seqüência de telegramas.
%3 = CRC: Foi detectado um erro de CRC.
%3 = TO: O timeout de comunicação parametrizado foi excedido.
Todos valores mencionados para %3 também pode ser indicados em combinação, dependendo da imagem de erro.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
1. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_ERROR = TRUE
2. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_DIAG <> 0
3. F_RECVDP: Variável de sistema $A_FRDP_ACK_REQ = TRUE
4. F_RECVDP: Saída dos valores de substituição definidos pela variável de sistema $A_FRDP_SUBS
5. Na reação de erro programada $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 0 também é disparado um alarme e uma parada D/E

Correção: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Nota: Com a confirmação do usuário através do DB18.FRDP_ACK_REI é confirmada apenas a comunicação F_DP. O alarme continua em exibição e deve ser confirmado separadamente através do NC-RESET.
Nota para %3 = LS: Erro interno de sistema, apenas pode ser eliminado através de PowerOn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27351 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro %3

Parâmetros: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da conexão SPL
%3 = Código do erro

Definições: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação foi danificada e a reação de erro programada é $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 2 (Alarme, apenas exibição).
No %1 é indicado o tipo de comunicação:
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
No %2 é indicado o nome ou o DP_DP_ID (identificação) da referência de comunicação F_DP.
No %3 é indicada a causa de erro identificada:
%3 = SN: Foi detectado um erro na seqüência de telegramas.
%3 = CRC: Foi detectado um erro de CRC.
%3 = TO: O timeout de comunicação parametrizado foi excedido.
Todos valores mencionados para %3 também pode ser indicados em combinação, dependendo da imagem de erro.

Reação: Visualização de alarme.
1. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_ERROR = TRUE
2. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_DIAG <> 0
3. F_RECVDP: Variável de sistema $A_FRDP_ACK_REQ = TRUE
4. F_RECVDP: Saída dos valores de substituição definidos pela variável de sistema $A_FRDP_SUBS

Correção: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Confirmação de usuário através do DB18.FRDP_ACK_REI ou NC-RESET
Nota para %3 = LS: Erro interno de sistema, apenas pode ser eliminado através de PowerOn.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27352 F_DP: Erro de comunicação %1, erro %2

Parâmetros: %1 = Componente com erro (NCK/PLC)
%2 = Código do erro

Definições: A comunicação entre NCK e PLC não funciona mais.
O código de erro %1 oferece mais detalhes sobre a causa:
- %1 = PLC: O PLC não processa mais a solicitação OB40.
O parâmetro %2 oferece mais detalhes sobre o motivo do erro:
- %2 <> 0: Execução de PLC do OB40 não foi concluída.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verificar se o ciclo F_DP configurado não é muito curto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27353 F_DP: Atual tempo de ciclo %1 [ms] > tempo de ciclo parametrizado

Parâmetros: %1 = Atual tempo de ciclo de comunicação F_DP

Definições: O atual tempo de ciclo de comunicação F_DP é maior do que o valor configurado no MD $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO. O tempo de ciclo de comunicação parametrizado é continuamente ultrapassado por parte do PLC.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Adaptar o tempo do ciclo através do MD $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO
Deve-se ajustar pelo menos o valor indicado no parâmetro %1.
O tempo de ciclo ajustado afeta o tempo de processamento da unidade do PLC. Isto também deverá ser considerado no ajuste.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27354 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro SFC%3 %4

Parâmetros: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da referência de comunicação
%3 = Número de bloco SFC
%4 = Código do erro

Definições: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação foi danificada. O PLC menciona um erro durante a tentativa de acesso à interface parametrizada.
No %1 é indicado o tipo de comunicação afetado:
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
No %2 é indicado o nome ou o DP_DP_ID (identificação) da conexção SPL.
No %3 é indicado o bloco PLC que detectou um erro.
No %4 é indicada a causa de erro identificada.
Este alarme pode ser omitido através do MD $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, Bit 2 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Verificação do endereço lógico básico parametrizado no $MN_SAFE_SDP/RDP_LADDR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27355 F_DP: %1 comunicação, conexão %2 reporta erro de sistema %3 (%4)

Parâmetros:
%1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da conexão SPL
%3 = Código do erro
%4 = Componente

Definições: Um erro de sistema foi detectado durante a comunicação F_DP. Dependendo do erro, a conexão SPL relacionada ou toda comunicação F_DP será interrompida.
No %1 o tipo de comunicação é indicado
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
%1 = SPL
%2 = Nome ou DP_DP_ID (identificador) da conexão SPL (com %1 = F_SENDDP ou F_RECVDP)
%2 = - (com %1 = SPL)
No %3 a causa do erro detectado é indicado:
%3 = SF: estado de erro assíncrono (StateFault)
%3 = LS: monitoramento de sinal de vida (LifeSign)
%3 = TD: discrepâncias nos dados do telegrama F (TelegramDiscrepancy)
%3 = OD: discrepâncias nos dados de saida (OutputdateDiscrepancy)
- com %1 = F_SENDDP: $A_FSDP_ERR_REAC - DB18.DBW190,200,210)
- com %1 = F_RECVDP: $A_FRDP_SUBS - DB18.DBW220,232,244)
$A_FRDP_ERR_REAC - DB18.DBW222,234,246)
%3 = SP: Nenhuma atualização dos dados da entrada/saida SPL (comunicação IO SPL)
Os valores mencionados do %3 podem ser indicados também, dependente do perfile do erro.
No %4 o componente afetado é indicado:
%4 = NCK
%4 = PLC
%4 = variável do sistema (com %3 = OD)

Reação:
Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Conexões SPL interrompidas do tipo F_RECVDP emitem valores confiáveis (0) como dados de usuário F.

Correção: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27900 PROFIBUS-DP: Falha SI Eixo %1, código %2, valor %3, duração %4

Parâmetros:
%1 = Número de eixo
%2 = Código de falha do acionamento (r9747)
%3 = Valor de falha do acionamento (r9749)
%4 = Tempo de falha do acionamento (r9748)

Definições: Falha em um acionamento Sinamics.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27901 PROFIBUS-DP: Falha SI Eixo %1, código %2, valor %3, duração %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Código de falha do acionamento (r9747)
%3 = Valor de falha do acionamento (r9749)
%4 = Tempo de falha do acionamento (r9748)

Definições: Falha em um acionamento Sinamics.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

28000 Conexão NCU-Link com todas as NCUs da rede foi interrompida

Definições: Todas as NCUs na rede de comunicação NCU-Link trocam informações ciclicamente (sinal de vida). Neste caso de alarme, estes sinais de vida de todas as outras NCUs participantes na rede NCU não foram recebidos. Esta falha da conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o ciclo de IPO em todas as NCUs.
Eventualmente verificar primeiro outros alarmes específicos da NCU-Link.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28001 Conexão NCU-Link com a NCU %1 da rede de conexão foi interrompida

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Todas as NCUs na rede de comunicação NCU-Link trocam informações ciclicamente (sinal de vida). Neste caso de alarme, estes sinais de vida de todas as outras NCUs participantes na rede NCU não foram recebidos. Esta falha da ligação LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar o ciclo de IPO em todas as NCUs.
- Eventualmente verificar primeiro outros alarmes específicos da NCU-Link.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28002 Erro ao ativar dados de máquina, dados de máquina da rede NCU foram alterados pela NCU %1

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Durante a ativação dos dados de máquina no NEWCONFIG ou durante um RESET do painel de operação, os dados de máquina de rede NCU sofreram alteração em outra NCU. O alarme somente pode ocorrer quando houver uma ligação de Link ativa.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Deve-se repetir a ação ou, caso NEWCONFIG seja ativado por um programa NC, deve-se interromper o programa através de Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

28003 Sincronização do ciclo de vida na interligação da NCU falhou após tentativa %1.

Parâmetros: %1 = Contador de loop

Definições: Um ponto específico durante a inicialização do NCK, o NCK comuta para o plano cíclico; em outras palavras, as tarefas IPO e servo inicializam. Caso estes pontos desviem tão significantemente no grupo interligado da NCU, o alarme 280003 será emitido. O tempo de atraso pode ser aumentado nos passos do IPO cycle ao incrementar o dado de máquina LINK_LIFECYCLE_MAX_LOOP.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28004 NCU-Link: NCU %1 da rede de comunicação não está ligada ao bus

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que a NCU com o número segundo o parâmetro de alarme não está ligada ao bus, embora a mesma deva ser ligada segundo o MD.
Esta falha da conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina e o Link-Hardware.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28005 NCU-Link: NCU %1 da rede de comunicação não está trabalhando sincronizada

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que a NCU com o número segundo o parâmetro de alarme não está trabalhando sincronizada.
Esta falha de conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28007 NCU-Link: dados de configuração da NCU %1 em conflito

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há um conflito entre a sua configuração e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.
Exemplo: O dado de máquina MD18782 $MN_MM_LINK_NUM_OF_MODULES especifica o número dos participantes na rede NCU-Link. Se este MD não for idêntico nas outras NCUs, surgirá este alarme.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28008 NCU-Link: configuração do timer da NCU %1 em conflito

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há um conflito entre a sua configuração de timer e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28009 NCU-Link: parâmetros de bus da NCU %1 em conflito

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há conflitos entre a sua configuração de bus e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28010 NCU-Link: NCU %1 não recebeu telegrama %2, %3

Parâmetros: %1 = número da NCU
%2 = Razão
%3 = Bloco

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. No funcionamento da NCU-Link falhou uma mensagem (telegrama) da NCU local para A NCU indicada no parâmetro de alarme. Trata-se eventualmente de um problema de Hardware. (ex.: distúrbios esporádicos na linha de comunicação).

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: A mensagem de falha é emitida somente após várias tentativas de comunicação. O número das repetições pode ser aumentado via o MD12550 $MN_LINK_RETRY_CTR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28011 Tempo de IPO insuficiente para NCU-Link. Tempo de ciclo Link: %1

Parâmetros: %1 = Microssegundos

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. Todos os telegramas devem ser transmitidos dentro de um ciclo de IPO. Isto se aplica particularmente a repetições de telegrama. Este tempo não foi suficiente. O parâmetro mostra quantos microssegundos necessitou o módulo NCU-Link para transmitir os telegramas.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Aumentar o ciclo de IPO, neste caso um dos MDs abaixo deverá ser alterado em todas as NCUs:
IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO
SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28012 NCU-Link: ciclo de sincronização falhou %1 vezes

Parâmetros: %1 = Número de ciclos

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link que não ocorre na NCU 1. As NCUs são sincronizadas através d uma linha própria de ciclo de NCU-Link. Um número grande de sinais de ciclos não apareceram. O parâmetro indica o número de ciclos que falharam.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o hardware.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28020 NCU-Link: Foram configuradas ligações Link em excesso %1

Parâmetros: %1 = Quantidade de ligações Link

Definições: Infelizmente a capacidade de transmissão dos Links de NCU não é suficiente para esta configuração de Link.
A configuração de Link é determinada pelos seguintes MDs:
- MD18781 $MN_NCU_LINK_CONNECTIONS
- MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
- MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1 ... e todos as demais definições de contentor.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Aplique uma quantidade menor de ligações Link, eixos que devem ser interligados através de Link, ou agrupe os eixos em poucos contentores.
Dados de máquina que devem ser alterados:
- MD18781 $MN_NCU_LINK_CONNECTIONS
- MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
- MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1 ... e todos as demais definições de contentor.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28022 Eixo de contêiner %1 foi declarado diferente nos NCUs

Parâmetros: %1 = Nome do eixo de contêiner

Definições: Uma definição do eixo do contêiner deve estar uniforme com todos os NCUs, com os mesmos valores configurados.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configure as localizações de contêiner uniformente em todos os NCUSs. Corrija os dados da máquina MD127..$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1...n

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28030 Alarme grave na NCU %1, eixos no modo de seguimento

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Todos os eixos encontram-se, devido a um alarme grave numa outra NCU, no modo de seguimento.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confirmar o alarme na NCU.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

28031 Alarme grave na NCU %1, eixos no modo de seguimento

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Um alarme grave em uma outra NCU ainda não foi reconhecido. Todos os eixos continuam, em consequência disso, no modo de seguimento.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confirmar o alarme na NCU.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

28032 Parada de emergência ativada na NCU %1, eixos em modo de seguimento

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Em uma NCU do grupo de NCUs existe a solicitação de parada de emergência na interface PLC-NCK. Por isso que todos os eixos estão em modo de seguimento.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Eliminar a causa da parada de emergência na NCU e confirmar a parada de emergência através da interface PLC-NCK.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

28033 Parada de emergência na NCU %1, eixos continuam em modo de seguimento

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Em uma NCU do grupo de NCUs existe a solicitação de parada de emergência na interface PLC-NCK. Por isso que todos os eixos estão em modo de seguimento.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Eliminar a causa da parada de emergência na NCU e confirmar a parada de emergência através da interface PLC-NCK.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

29033 [Canal %1:] Troca do eixo %2 não é possível, movimento de eixo PLC ainda não concluído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: Um eixo de PLC ainda não atingiu sua posição final e não pode ser devolvido a um canal ou neutralizado. Este alarme não deve ocorrer se o bloco de dados de PLC, FC18 for utilizado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Esperar até o eixo atingir sua posição final ou terminar o movimento cancelando o percurso restante.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

Alarme em ciclos

3

61000 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhuma correção de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A correção D deverá ser programada antes da chamada do ciclo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61001 [Canal %1:] Bloco %2: Passo da rosca definido de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique parâmetros para tamanho da rosca ou ajuste do passo (um contradiz o outro).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61002 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]modo de usinagem definido de forma incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Modificar os parâmetros VARI.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61003 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não foi programado qualquer avanço no ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o parâmetro do avanço.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61004 [Canal %1:] Bloco %2: Configuração incorreta dos eixos geométricos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61005 [Canal %1:] Bloco %2: 3º eixo geométrico não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na aplicação na máquina de usinagem sem eixo Y no plano G18.

Correção: Verificar o parâmetro na chamada de ciclo.

61006 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de ferramenta muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta é muito grande para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar uma ferramenta menor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61007 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta é muito pequeno para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar uma ferramenta maior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61008 [Canal %1:] Bloco %2: Não há ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos:.

Correção: Selecionar ferramenta.

61009 [Canal %1:] Bloco %2: Núm. de ferramenta ativo = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não há nenhuma ferramenta (T) programada antes da chamada do ciclo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma ferramenta (T).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61010 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida de acab. muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A sobremedida de acabamento na base é maior do que a profundidade total.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminuir a sobremedida de acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61011 [Canal %1:] Bloco %2: Alteração de escala não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Há um fator de escala ativo que é inválido para este ciclo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o fator de escala.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61012 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Alteração de escala diferente no plano

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61013 [Canal %1:] Bloco %2: Ajustes básicos foram alterados, programa não é executável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Os ajustes básicos não condizem com o programa gerado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar e, se necessário, modificar os ajustes básicos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61014 [Canal %1:] Bloco %2: Excede-se o plano de retrocesso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro RTP.

61015 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61016 [Canal %1:] Bloco %2: Falta frame de sistema para ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Ajustar MD 28082: MM_SYSTEM_FRAME_MASK, BIT5=1

61017 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Função %4 não presente no CN

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61018 [Canal %1:] Bloco %2: função %4 não executável com CN

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61019 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro %4 incorretamente definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Exemplo:
parâmetro 61019 (S_MVAR: dec4) definido incorretamente
O valor do 4 lugar decimal (dec4 -> THOUSANDS digit) do parâmetro de transferência S_MVAR é definido incorretamente

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o valor do parâmetro.
Se a mensagem de erro 61019 vem de CYCLE832, então:
o parâmetro 61019 S_TOLM: xx é definido incorretamente
1. Parâmetro S_TOLM está fora da faixa de valor: S_TOLM UNITS dígito de 0 a 3. DEZ dígitos 0 ou 1
2. Parâmetro S_TOLM>3 e S_OTOL não programados e dados de ajuste SD55220 $SCS_FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET bit0=0
Correção:
Ajustar o parâmetro S_TOLM em uma faixa válida (0.. 13) ou
até SW 2.6, QUANDO CYCLE832 é nomeado e ajustado com a compatibilidade bit em SD55220 bit0=1 com a tecnologia de campo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61020 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível usinar com TRANSMIT/TRACYL ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61021 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor muito elevado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61022 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor muito baixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61023 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor deve ser diferente de zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61024 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Controlar valor

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61025 [Canal %1:] Bloco %2: Controlar o ajuste do porta-ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61026 [Canal %1:] Bloco %2: O ciclo não pode ser executado com a função NC %4!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61027 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Sub-rotina %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar chamada do CYCLE62
- Verificar se as sub-rotinas especificadas na chamada do CYCLE62 existem no armazenamento do programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61028 [Canal %1:] Bloco %2: Nome do contorno %4 muito longo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - escolher um nome de contorno menor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61029 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Nome do programa %4 muito longo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: -Escolher um nome menor para a subrotina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61030 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho não permitido: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61031 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho não encontrado: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61032 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo não encontrado: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61033 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de arquivo incorreto: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61034 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo está cheio: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61035 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo está em uso: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61036 [canal %1:] Bloco %2: O limite de memória do NC foi alcançado: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61037 [Canal %1:] Bloco %2: Sem direito de acesso ao arquivo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61038 [Canal %1:] Bloco %2: Outro erro de arquivo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61039 [Canal %1:] Bloco %2: Linha não disponível: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61040 [Canal %1:] Bloco %2: Linha maior que a variável resultante: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61041 [Canal %1:] Bloco %2: Linha muito extensa: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61042 [Canal %1:] Bloco %2: Nome do programa %4 ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Em caso de sistemas multi-canais, o nome do programa principal não deve terminar com _Cxx (onde XX representa números).
Renomear o programa principal

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61043 [Canal %1:] Bloco %2: Erro em conversão de coordenadas (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: 1: Tipo não especificado
2: Erro na identificação de ferramenta
3: Ponto de medição 1 não disponível
4: Ponto de medição 2 não disponível
5: Ponto de medição 3 não disponível
4: Ponto de medição 4 não disponível
7: Sem ponto de referência disponível
8: Sem direção de aproximação
9: Pontos de medição idênticos
10: Alpha está incorreto
11: Phi está incorreto
12: Direção de aproximação incorreta
13: Linhas não cruzam
14: Planos não disponíveis
15: Sem frame ou frame incorreto selecionado
16: Sem memória suficiente disponível
17: Erro interno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61044 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Caractere(s) inválido(s) no nome do arquivo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar o caractere inválido do nome do arquivo
Caracteres permitidos são: letras, figuras, underscore, barra com o nome do caminho

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61045 [Canal %1:] Bloco %2: Lista de trabalho não encontrada: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A lista de trabalho especificada não pôde ser encontrada.
Verificar o nome e conteúdo da lista de trabalho.
A lista de trabalho deve estar na mesma peça assim como no programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61046 [Canal %1:] Bloco %2: Programa de peça não encontrado na lista de trabalho: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programa de peça (programa principal) não encontrado na lista de trabalho especificada no canal respectivo.
Verificar nome e conteúdo da lista de trabalho.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61047 [Canal %1:] Bloco %2: Label %4 muito longo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - optar por menor label

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61048 [Canal %1:] Bloco %2: Dados Multi-canais não encontrados na lista de trabalho: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Dado multi-canal não encontrado na lista de trabalho.
Corrigir lista de trabalho.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61049 [Canal %1:] Bloco %2: 1o fuso não programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o primeiro fuso na tela.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61050 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso programado em duplicidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O mesmo fuso foi programado em duplicidade.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deixar o segundo fuso vazio ou programar outro fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61051 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nome do programa atribuído em duplicidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O mesmo nome programa foi atribuído em duplicidade.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ao utilizar o CYCLE952, o nome do programa principal não deve ser o mesmo que o nome do arquivo de desbaste (PRG) ou o nome do contorno da peça bruta (CONR).

Ao utilizar CYCLE63 e/ou CYCLE64, o nome do programa principal não deve ser o mesmo do programa à ser gerado (PRG).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61052 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima do fuso não especificada para fuso principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A velocidade máxima do fuso principal não foi especificada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar o limite de velocidade no cabeçalho do programa ou nas especificações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61053 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima do fuso não especificada para contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A velocidade máxima do contra-fuso não especificada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar o limite de velocidade no cabeçalho do programa ou nas especificações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61054 [Canal %1:] Bloco %2: Programas iniciados de várias listas de trabalho: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programas de várias listas de trabalho foram iniciados simultaneamente.
Isto não é permitido. Todos os programas devem ser atribuídos à mesma lista de trabalho.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar a lista de trabalho desejada, e inicie os programas novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61055 [canal %1:] Bloco %2: Número de alojamento de magazine muito baixo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi especificado um número de alojamento de magazine muito baixo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61056 [canal %1:] Bloco %2: Número de alojamento de magazine muito alto: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi especificado um número de alojamento de magazine muito alto.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61057 [Canal %1:] Bloco %2: número de alojamento de magazine não é um número inteiro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número de alojamento de magazine deve ser um número inteiro.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61058 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A função %4 não foi habilitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - CYCLE952: A função Balance Cutting deve ser habilitada através do MD52218 $MCS_FUNCTION_MASK_TURN, Bit6.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61059 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A pré-seleção de ferramenta falhou

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61060 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A função exige o gerenciamento de ferramentas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61061 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Normalização diferente no plano e na profundidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61062 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Posição do eixo %4 incorretamente programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique a última posição programada do eixo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61063 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Ferramenta na localização magazine %4 não é uma multiuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um local de magazine e um local multiuso foram programados. No entanto, não existe nenhum multiuso no local de magazine.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Somente programe a localização de magazine (sem localização multiuso).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61064 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Localização multiuso inválida: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma localização multiuso foi programada aonde não existe nenhuma multiuso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programe uma localização multiuso válida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61099 [Canal %1:] Bloco %2: Erro interno de ciclo (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61101 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ponto de referência definido incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ou deve-se especificar valores diferentes para o ponto de referência (plano de referência) e plano de retrocesso na especificação incremental da profundidade, ou a profundidade deve ser especificada como valor absoluto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61102 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhuma direção de fuso programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O parâmetro SDIR (ou SDR no CYCLE840) deve ser programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61103 [Canal %1:] Bloco %2: Número dos furos é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro NUM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61104 [Canal %1:] Bloco %2: Violação de contorno das ranhuras

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Parametrização incorreta do modelo de fresagem nos parâmetros que determinam a posição das ranhuras/oblongos no círculo ou em seu formato.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61105 [Canal %1:] Bloco %2: raio da fresa muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O diâmetro da fresa utilizada é muito grande para o modelo a ser usinado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ou utilizar uma ferramenta com um raio menor ou o contorno deverá ser modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61106 [Canal %1:] Bloco %2: Número ou distância dos elementos circulares

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Parametrização incorreta do NUM ou INDA, a disposição dos elementos do círculo dentro de um círculo completo não é possível.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a parametrização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61107 [Canal %1:] Bloco %2: Primeira profundidade de furação definida de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar a profundidade de furação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61108 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum valor permitido para os parâmetros Raio e Profundidade de imersão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os parâmetros para raio (_RAD1) e profundidade de imersão (_DP1) para definição da trajetória helicoidal para o avanço em profundidade foram especificados incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar os parâmetros.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61109 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro para sentido de fresamento definido incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor do parâmetro para o sentido de fresamento(_CDIR) foi especificado incorretamente.

Correção: - Alterar a direção de fresamento.
- Durante usinagem de bolsão (CYCLE63), a direção de fresamento deve ser compatível com a direção do fresamento da centragem/furação grossa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61110 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Tolerância de acabamento na base é maior que a aproximação na profundidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O sobremetal de acabamento na base foi especificado maior que a penetração em profundidade máxima.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ou reduza sobremetal para acabamento ou aumento a profundidade

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61111 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Largura de aproximação maior que o diâmetro da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A largura de avanço programada é maior do que o diâmetro da ferramenta ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A largura de avanço deve ser diminuída.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61112 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta ativa é negativo, isto é inválido.

Correção: Alterar o raio da ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61113 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro para raio de canto está muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O parâmetro para o raio de canto (_CRAD) foi especificado muito grande.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminuir o raio do canto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61114 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de usinagem G41/G42 incorretamente definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A direção de usinagem da correção do raio da ferramenta G41/G42 foi selecionada incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar a direção de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61115 [Canal %1:] Bloco %2: Modo de aprox.ou afast.(reta / círculo / plano / espaço) definido de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O modo de aproximação ou de retração do contorno foi definido incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro _AS1 ou _AS2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61116 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de aprox. ou afast. = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O curso de aproximação ou de retração foi especificado com um zero.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro _LP1 ou _LP2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61117 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] O raio da ferramenta ativa é menor que ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta ativa é negativo ou zero. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61118 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento ou largura = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O comprimento ou a largura da superfície de fresagem é inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os parâmetros _LENG e _WID.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61119 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro nominal ou diâmetro útil incorretamente programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O diâmetro nominal ou central foi programado errado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61120 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de rosca int./ext. não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo de rosca (interna / externa) não foi definida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O tipo de rosca, interna ou externa, deverá ser especificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61121 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o número dos dentes por corretor

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para o número de dentes por corte não foi especificado nenhum valor.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar a quantidade de dentes/corte para a ferramenta ativa na lista de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61122 [Canal %1:] Bloco %2: Distância segura no plano incorretamente definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A distância de segurança é negativa ou zero. Isto não é permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir a distância de segurança.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61123 [Canal %1:] Bloco %2: CYCLE72 não pode ser simulado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61124 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de alimentação não foi programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Com simulação ativa sem ferramenta, o valor para penetração lateral _MIDA precisa sempre ser programado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61125 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de seleção de tecnologia foi definido incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro de seleção de tecnologia (_TECHNO).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61126 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento da rosca muito curto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar rotação de fuso menor ou elevar mais o ponto de referência (plano de referência).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61127 [Canal %1:] Bloco %2: Defin. errada da relação de transform. do eixo de abrir roscas (dados de máquina)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados de máquina 31050 e 31060 no respectivo estágio de transmissão do eixo de furação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61128 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de imersão = 0 para inserção com osilação ou helicoidal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro _STA2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61129 [Canal %1:] Bloco %2: perpendic. aproxim. e retração durante cont. de fresam. permitido apenas com G40

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61130 [Canal %1:] Bloco %2: As posições dos eixos paralelos não podem ser compensadas. Nenhuma referência de peça acordada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61131 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro _GEO incorreto, _GEO=%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61132 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de eixo paralelo incorreto, verificar os valores dos parâmetros ABS/INC dos eixos paralelos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61133 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro do 3º eixo paralelo incorreto, verificar os nomes de eixo ou a GUD _SCW_N[]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61134 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de eixo rotativo incorreto, verificar valores para parâmetros ABS/INC de eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61135 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro da seqüência para aproximar a posição destino está incorreto: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61136 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum 3º eixo geométrico acordado no GUD _SCW_N[]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61137 [Canal %1:] Bloco %2: A rotação e o ciclo de eixos paralelos anulam-se mutuamente, por causa da referência de peça $P_WPFRAME

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61138 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 definido incorretamente na monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61139 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na função de monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61140 [Canal %1:] Bloco %2: O fuso principal não está ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique o ajuste do fuso principal.
Verifique os dados de usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61141 [Canal %1:] Bloc %2: O eixo C do fuso principal não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ajuste do eixo C do fuso principal.
Corrija os dados de usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61142 [Canal %1:] Bloco %2: O contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ajuste do contra-fuso.
Corrija os dados da usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61143 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo C do contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ajuste do eixo C do contra-fuso.
Corrija os dados de usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61144 [Canal %1:] Bloco %2: O fuso da ferramenta não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ajuste do fuso da ferramenta.
Corrija os dados da usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61145 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo linear do contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ajuste do eixo linear do contra-fuso.
Corrija os dados de usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61146 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo B não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ajuste do eixo B.
Corrija os dados da usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61147 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação não ativa: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador

	NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Correção:	A informação declarada não está ativa. Você tem que ativar a transformação antes de utilizá-la.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61148 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível o plano de tornel com a ferramenta de giro ativa

Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Definições:	O giro do plano não é possível quando a ferramenta de giro está ativa.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Correção:	Carregue a ferramenta de fresagem antes de girar o plano. O alarme pode ser impedido utilizando SD 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61149 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível o posicionamento da ferramenta de fresagem com a ferramenta de giro ativa

Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Definições:	As ferramentas de fresagem não podem ser posicionadas se uma ferramenta de giro estiver ativada.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Correção:	Carregue a ferramenta de desbate antes de colocar a posição.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61150 [Canal %1:] Bloco %2: A ferramenta não pode ser alinhada - código de erro: %4

Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Definições:	
Correção:	Causas do erro: 1. Código de erro = A -> permitido somente plano de rotação novo, veja o parâmetro _ST

61151 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível a orientação de ferramenta - código de erro: %4

Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Definições:	
Correção:	Causas do erro: 1. Código de erro = A -> permitido somente plano de rotação adicionado, veja o parâmetro _ST

61152 **[Canal %1:] Bloco %2: Cinemática do eixo B (tecnologia de giro) ou não é ou é incorretamente ajustada na Partida do ciclo de tornel - código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A123 -> o eixo B no ShopTurn não é eixo rotativo automático (123 corresponde ao parâmetro _TCBA)
2. Código de erro = B123 -> o eixo B na colocação em funcionamento da rotação (cinemática) não foi ativado (123 corresponde ao $TC_CARR37[n], n ... número do bloco de dado de rotação)

61153 **[Canal %1:] Bloco %2: No modo de giro possível 'Eixo rotativo direto' - código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Causas de erro:
1. Código de erro = A -> Nenhuma ferramenta ou corte (D1..) ativa
2. Código de erro = B -> tornel "nenhum" e tornel "direto", plano de tornel "aditivo" não permitido
3. Código de erro = C -> valor de entrada do eixo rotativo 1 não está na rede do sistema dentado Hirth
4. Código de erro = D -> valor de entrada do eixo rotativo 2 não está na rede do sistema dentado Hirth
5. Código de erro = D -> tornel "direto" programado para automático, mas o comissonamento do tornel não ajustado ($TC_CARR37 UNITS digit < =2)
6. Código de erro = F -> alinhamento de ferramenta com "eixo de tornel direto" programado, mas sem configuração na transformação cinemática ($NT_IDENT[n,0] ONES digit = 0)

61154 **%[[Canal %1:] Bloco%2: %]Profundidade final programada incorretamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Entrada da profundidade final possível somente absolutamente ou incrementalmente.

61155 **[Canal %1:] Bloco%2: Unidade para plano de usinagem programado incorretamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Unidade para plano de usinagem apenas em mm ou % do diâmetro da ferramenta

61156 **[Canal %1:] Bloco%2: Cálculo de profundidade programado incorretamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Cálculo de profundidade possivel somente com ou sem SDIS

61157 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]ponto de referencia programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar ponto de referência na tela, entre apenas -X, centro ou +X

61158 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Corrija o plano de usinagem G17, G18 ou G19) na conexão com o parâmetro _DMODE

61159 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem na chamda do ciclo é diferente do que está na posição padrão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Ajustar plano de usinagem na chamada do ciclo com o plano de usinagem da posição padrão

61160 [Canal %1:] Bloco %2:Material residual , reduzir avanço no plano

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Reduza o plano de usinagem ou largura da ranhura ou use uma ferramenta fresa com um diâmetro maior.

61161 [Canal %1:] Bloco %2: O diâmetro da centragem ou os parâmetros de ferramenta (Diâmetro, Ângulo da Ponta) estão incorretos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:
- Diâmetro da centragem não é possível com ângulo de ponta da ferramenta ativa
- Insira diâmetro da peça, diâmetro de ferramenta ou ângulo de ponta da ferramenta especificado incorretamente
- Diâmetro da ferramenta somente deve ser especificado se a centragem deve ser feita no diâmetro da peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61162 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de ferramenta Diâmetro ou Ângulo da ponta incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: - Os parâmetros de ferramenta Diâmetro ou Ângulo de ponta devem ser maior que zero
- O ângulo de ponta deve ser menor que 180°

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61163 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de alimentação no plano é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: --

61164 [canal %1:] Bloco %2: A transformação é de um tipo incorreto: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: A transformação é de um tipo incorreto. Corrigir o ajuste da transformação.

61165 [canal %1:] Bloco %2: A transformação foi ajustada incorretamente: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: A transformação foi ajustada incorretamente. Corrigir o ajuste da transformação.

61166 [canal %1:] Bloco %2: Verificar o dado de máquina: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: O dado de máquina precisa ser verificado. Corrigir o ajuste do dado de máquina.

61167 [canal %1:] Bloco %2: A transformação não foi ajustada: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: A transformação indicada não foi ajustada. Ajustar a transformação.

61168 [canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem incorreto: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: O plano de usinagem não está correto. Programar o plano de usinagem correto.

61169 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo incorretamente programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um eixo incorreto.

Correção: Modifique a seleção de eixo.

61170 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de bloco incorreto (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um plano de bloco inváido foi utilizado.

Correção: Utilize um plano de bloco válido.
É permitido que somente os planos de blocos sejam utilizados na sequência ascendente.

61171 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de bloco utilizado duas vezes (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O mesmo plano de bloco foi utilizado duas vezes.

Correção: Somente encaixe os planos de bloco na sequência ascendente.

61172 [Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido que os blocos de eixo estejam encaixados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Você utilizou os eixos em diversos blocos encaixados.

Correção: Para os blocos encaixados, utilize somente um eixo em um plano de bloco.

61173 [Canal %1:] Bloco %2: O código complementar incluso é permitido somente com eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O código complementar incluso pode ser utilizado somente em um bloco com eixo.

Correção: Utilize um bloco com eixo.

61174 [Canal %1:] Bloco %2: O alimentamento da ferramenta de fresagem com a ferramenta de giro ativada não é permitido.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alinhamento nas ferramentas de fresagem com a ferramenta de giro ativada não é permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Carregue a ferramenta de fresagem antes de chamar o alinhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61175 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de abertura programado muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No ciclo de gravação o ângulo de abertura do texto (_DF) é muito pequeno. Isto significa que o texto gravado não cabe no ângulo especificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira um ângulo de abertura maior

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61176 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento de texto programado muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No ciclo de gravação o comprimento do texto (_DF) é muito pequeno. Isto significa que o texto gravado é mais longo que o comprimento especificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira um comprimento de texto maior

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61177 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: comp. do texto polar maior que 360 graus

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No ciclo de gravação, o comprimento do texto Polar não pode exceder a 360 graus.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira comprimento do texto menor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61178 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: cód. de pág. não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O código da página não é suportado pelo ciclo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Usar código da página 1252.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61179 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: caracter não existe, no.:%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Número do caracter

Definições: O caracter inserido no texto de gravação não pode ser fresado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira outro caracter

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61180 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi atribuído nenhum nome ao bloco de dados da rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Mesmo que existam mais blocos de dados de rotação, não foi especificado um nome único.

Correção: Atribuir nome único para o bloco de dados da rotação ($TC_CARR34[n]), se dado da máquina 18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER é >1.

61181 [Canal %1:] Bloco %2: Versão de software do NCK é insuficiente para a função de giro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a atual versão de software NCK não é possível executar a rotação.

Correção: Atualizar o software da NCK para 75.00 ou maior.

61182 [Canal %1:] Bloco %2: Nome do registro de giro desconhecido: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O nome indicado do bloco de dados de rotação é desconhecido.

Correção: Verificar o nome do bloco de dados de rotação $TC_CARR34[n].

61183 [Canal %1:] Bloco %2: Giro CYCLE800: Parâmetro do modo de retrocesso fora da faixa de valores: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor do parâmetro do modo de retrocesso (_FR) está fora da faixa válida.

Correção: Ciclo de giro CYCLE800: Verifica parâmetro de transferência _FR. Faixa de valores 0 a 8

61184 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma solução possível com os autais valores confirmados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A superfície definida através do ângulo de entrada não pode ser usinada com a máquina.

Correção: -Verificar o ângulo especificado para a rotação do plano de usinagem: %4
-Parâmetro _MODE codificação incorreta, p. ex. rotação por eixo YXY

61185 [Canal %1:] Bloco %2: Faixas de ângulos inválidas para eixos rotativos no registro de dados de giro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O intervalo angular de eixos rotativos é inválido.
Verifique a configuração do ciclo de giro CYCLE800.
Parâmetro $TC_CARR30 [n] a $TC_CARR33 [n] número n de registro de dados de giro
Exemplo: Eixo rotativo 1 módulo de 360 graus: -> $TC_CARR30 [n] = 0 $TC_CARR32[n]=360

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61186 [canal %1:] Bloco %2: Vetores de eixo rotativo inválidos -> Verificar a colocação em funcionamento da rotação CYCLE800

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Falta a entrada do vetor de eixo rotativo V1 ou V2, ou esta mesma está incorreta.

Correção: Verifique o comissionamento de tornel CYCLE800
Verifique o vetor de eixo rotativo V1xyz: $TC_CARR7[n], $TC_CARR8[n], $TC_CARR9[n]
Verifique o vetor de eixo rotativo V2xyz: $TC_CARR10[n], $TC_CARR11[n], $TC_CARR12[n]
Se o 2° eixo rotativo não estiver disponível ($TC_CARR35[n]=""), então é possível que V2xyz=0
n Número de conjunto de dados de tornel

61187 [Canal %1:] Bloco %2: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800 - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro: Veja as atuais informações sobre a versão de software dos ciclos no siemensd.txt

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61188 [canal %1:] Bloco %2: Nenhum nome de eixo definido para o eixo rotativo -> Verificar a colocação em funcionamento da rotação CYCLE800

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para o eixo rotativo 1 não foi indicado nenhum nome de eixo.

Correção: Checar configuração de ciclo de giro, CYCLE800.
Nome do eixo de rotação 1 ver parâmetro $TC_CARR35[n] número n do registro de dados de giro

---

61189 [Canal %1:] Bloco %2: Giro direto: Posições inválidas do eixo rotativo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Giro direto: Verifica valores das entradas do eixo rotativo.

Correção: Modo tornel direto: verifique os valores de entrada dos eixos rotativos ou o comissionamento para o tornel CYCLE800.
Verifique a faixa de ângulos dos eixos rotativos no registro de dados de tornel n:
Eixo rotativo 1: $TC_CARR30[n], $TC_CARR32[n]
Eixo rotativo 2: $TC_CARR31[n], $TC_CARR33[n]
Se os valores forem inseridos na correção de trabalho (WO) dos eixos rotativos e os dados de máquina MD21186=0:
O valor em WO do eixo rotativo não corresponde com a faixa angular, eixo rotativo 1 ou 2
O valor em WO do eixo rorativo mais o valor não corresponde com o faixa angular, eixo rotativo 1 ou 2
Nota: para os eixos de módulo, para tornel direto, o valor de entrada é calculado na faixa de módulo
Exemplo: faixa angular, módulo de eixo rotativo 0 até o valor de entrada 360 =-21 eixo rotativo mova a 339 graus

---

61190 [Canal %1:] Bloco %2: Incapaz de recuar antes do giro -> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Verifique o comissionamento de rotação CYCLE800. Parâmetro $TC_CARR37[n] da 7ª e 8ª casa decimal
n número do conjunto de dados de tornel
Código de erro:
A: O afastamento Z não foi ajustado
B: O afastamento Z XY não foi ajustado
C: O afastamento máximo no sentido da ferramenta não foi ajustado
D: O afastamento incremental no sentido da ferramenta não foi ajustado
E: Afastamento no sentido da ferramenta: A função NC CALCPOSI aponta um erro
Para a função CALCPOSI, os eixos devem ser referenciados. Verifique os dados de máquina MD20700.
F: Afastamento no sentido da ferramenta: Nenhum eixo de ferramenta disponível
G: Afastamento máximo no sentido da ferramenta: Curso de afastamento negativo
H: Afastamento incremental no sentido da ferramenta: Curso de afastamento negativo não permitido
Sobre oa códigos de erro de A a G: a 7ª e a 8ª casa decimal no conjunto de dados de tornel $P_TCARR37[n]

61191 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação de multi-eixo não liberada. Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro:
Número ou nome do parâmetro de transformação multi-eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61192 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação adicional multi-eixos não ajustada. Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro:
Número ou nome do parâmetro de transformação multi-eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61193 [Canal %1:] Bloco %2: opção compressor não liberada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61194 [Canal %1:] Bloco %2: opção interpolação spline não liberada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61195 [Canal %1:] Bloco %2: Alinhamento da ferramenta de giro é possível somente com a ferramenta de giro ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alinhamento das ferramentas de giro só é possível com uma ferramenta de giro ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique a ferramenta de giro antes de chamar o alinhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61196 [Canal %1:] Bloco %2: sem giro em JOG --> transform. multi-eixos e TCARR ativados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Transformação multi-eixos (TRAORI) e TOOLCARRIER (TCARR) ativados simultaneamente.

Correção: Desativação da transformação multi-eixos com TRAFOOF
ou desativação de Toolcarrier (TCARR) com CYCLE800()

61197 [Canal %1:] Bloco %2: Giro de plano não permitida -> Código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61198 [Canal %1:] Bloco %2: Giro com cadeia cinemática -> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61199 [Canal %1:] Bloco %2: Giro de ferramenta não permitida -> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O erro é também apresentado se nenhum registro de dados do tornel for ativado e se somente a aproximação da ferramenta for programada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O CYCLE800 deve ser nomeado com um registro de dado de tornel válido antes da orientação.
Código de erro:
A: A orientação de ferramenta e modificação do registro de dado do tornel não permitida

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61200 [Canal %1:] Bloco %2: Muitos elementos no bloco de processamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O bloco de usinagem possui muitos elementos.

Correção: Verificar o bloco de usinagem, se necessário, apagar elementos.

61201 [Canal %1:] Bloco %2: sequência incorreta no bloco de processamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A seqüência dos elementos no bloco de usinagem é inválida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Classificar a seqüência no bloco de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61202 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum ciclo de tecnologia

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado nenhum ciclo de tecnologia no bloco de usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o bloco de tecnologia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61203 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum ciclo de posicionamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado nenhum ciclo de posicionamento no bloco de usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programe bloco de posicionamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61204 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de tecnologia desconhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ciclo de tecnologia indicado no bloco de usinagem é desconhecido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apagar e reprogramar o bloco de tecnologia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61205 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de posicionamento desconhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ciclo de posicionamento indicado no bloco de usinagem é desconhecido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apagar e reprogramar o bloco de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61206 [Canal %1:] Bloco %2: Sincronização possível apenas na utilização da lista de trabalho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Sincronização com o passo do contra-fuso em outro canal é possível apenas se a lista de trabalho é utilizada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Criar a lista de trabalho e adicione programas para canais individuais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61207 [Canal %1:] Bloco %2: Sem passo de contra-fuso para sincronização

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Nenhum passo de contra-fuso foi encontrado em nenhum canal com o qual este canal possa sincronizar.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Controle de programa.
Apagar o passo para sincronização caso não seja necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61208 [Canal %1:] Bloco %2: Atribuir dados do mandril do fuso principal nos parâmetros

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os dados para o mandril do fuso principal não estão configurados.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar parâmetros ZCn, ZSn e ZEn na tela "Parâmetros" > "Dados de ajuste" > "Dados do mandril do fuso".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61209 [canal %1:] Bloco %2: Passo de contrafuso programado em vários canais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O passo do contrafuso pode ser programado em apenas um canal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Nos outros canais deve ser utilizado o passo "Contrafuso: Sincronização".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61210 [Canal %1:] Bloco %2: elemento da busca de bloco não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O elemento indicado na busca de blocos não existe.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repetir a busca de blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61211 [Canal %1:] Bloco %2: falta a referência absoluta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi feita nenhuma indicação incremental, porém, a referência absoluta não é conhecida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma posição absoluta, antes de usar indicações incrementais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61212 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]tipo de ferramenta incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo da ferramenta não condiz com a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar um novo tipo de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61213 [Canal %1:] Bloco %2: raio de círculo é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio do círculo programado é muito pequeno.

Correção: Corrigir o raio do círculo, o centro ou o ponto final.

61214 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum passo programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi especificado nenhum passo de rosca/helicoidal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o passo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61215 [Canal %1:] Bloco %2: Dimensão bruta programada de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Verificar a medida da saliência da peça bruta. A saliência da peça bruta deve ser maior do que da peça acabada.

Correção: Verificar os parâmetros _AP1 e _AP2

61216 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Avanço/dente possível somente com ferramentas de fresar

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O avanço por dente é possível somente com fresas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Como alternativa, programar outro tipo de avanço.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61217 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade de corte programada com raio de ferramenta 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para poder trabalhar com a velocidade de corte, deve-se especificar o raio da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um valor para a velocidade de corte.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61218 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço/dente programado, mas número dos dentes é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Num avanço por dente deve ser especificado o número de dentes.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar o número de dentes da fresa no menu 'Lista de ferramentas'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61219 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta é muito grande para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61220 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta é muito pequeno para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61221 [Canal %1:] Bloco %2: Não há ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não existe nenhuma ferramenta ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61222 [Canal %1:] Bloco %2:Aprox. no plano superior ao diâmetro de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O avanço de plano não pode ser maior do que o diâmetro da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminuir o avanço de plano.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61223 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de aprox. muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O curso de aproximação não pode ser menor que zero.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um valor maior para o curso de aproximação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61224 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de afastamento muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O curso de retração não pode ser menor do que zero.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um valor maior para o curso de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61225 [Canal %1:] Bloco %2: Registro de dados para giro não conhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi feita uma tentativa de acesso em um bloco de dados de rotação que não está definido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar outro bloco de dados de rotação ou definir um bloco de dados de rotação novo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61226 [canal %1:] Bloco %2: O cabeçote orientável não pode ser substituído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O parâmetro "Troca do bloco de dados de rotação" está especificado com "não". Mas mesmo assim foi feita uma tentativa de troca do cabeçote orientável.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o parâmetro 'Bloco de dados de giro' na tela de configuração "Eixos de rotação" para "Automático" ou "Manual".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61227 [Canal %1:] Bloco %2: Posição desejada não pode ser atingida: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição desejada na movimentação está fora da chave de fim de curso. Esta situação pode ser causada pelo giro ou rotação de coordenadas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se possível, plano de retração inferior. Selecionar soluções alternativas para giro (direção +/-) ou fixação na peça de modo diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61228 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de retração de giro com cabeçote rotativo não atingido devido à limites de softwares

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Plano de retração não atingido!

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir plano de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61229 [Canal %1:] Bloco %2: O plano de retração externo deve ser maior que o plano de retração interno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O plano de retração externo deve ser maior que o plano de retração interno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os planos de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61230 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição de ferram.:diâmetro muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O apalpador de medição da ferramenta está calibrado incorretamente.

Correção: 840D sl - até SW 1.x:
Corrija as seguintes variáveis no bloco de dados GUD7: E_MESS_MT_DR[n] ou E_MESS_MT_DL[n] para o apalpador n+1
840D sl/828D - como de SW 2.5:
Corrija os seguintes dados de máquina ou de ajuste: 51780 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n]

61231 [Canal %1:] Bloco %2: O programa ShopMill %4 não pode ser executado, pois não foi testado pelo ShopMill

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome do programa

Definições: Antes que um programa ShopMill possa ser executado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopMill.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O programa deve ser simulado primeiro no ShopMill ou ser carregado no modo de operação "Máquina Auto" do ShopMill.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61232 [Canal %1:] Bloco %2: Troca da ferramenta do magazine não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um cabeçote orientável, no qual as ferramentas só podem ser carregadas manualmente, apenas poderão ser carregadas ferramentas manuais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Coloque uma ferramenta manual no cabeçote rotativo ou ajustar o parâmetro 'Troca de ferramentas' na tela de configuração "Eixos de rotação" para 'Automático'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61233 [Canal %1:] Bloco %2: Inclinação da rosca incorretamente definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, "label"

Definições: O ângulo da inclinação da rosca foi especificado muito grande ou muito pequeno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61234 [Canal %1:] Bloco %2: subrotina ShopMill %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopMill

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome da subrotina

Definições: Antes que um programa ShopMill possa ser usado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopMill.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A subrotina deve ser simulada primeiro no ShopMill ou ser carregada no modo de operação "Máquina Auto" do ShopMill.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61235 [Canal %1:] Bloco %2: programa ShopTurn %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopTurn.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome do programa

Definições: Antes que um programa ShopTurn possa ser usado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopTurn.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Simule o programa primeiro no ShopTurn, ou carregue no modo de operação "Auto máquina" do ShopTurn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61236 [Canal %1:] Bloco %2: A subrotina ShopTurn %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopTurn.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome da subrotina

Definições: Antes que uma subrotina ShopTurn possa ser usada, ela deve ser primeiro testada pelo ShopTurn.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Simule a subrotina primeiro no ShopTurn, ou carregue no modo de operação "Auto máquina" do ShopTurn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61237 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de retrocesso desconhecida. Retirar ferramenta manualmente!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ferramenta está na área de afastamento e não se sabe em qual sentido que se pode sair.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Afaste em modo manual a ferramenta da área de retração definida no cabeçalho do programa e reinicie o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61238 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem não conhecida!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não se sabe em qual sentido que deverá ocorrer a próxima usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, entre em contato com a SIEMENS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61239 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto de troca de ferramenta está na zona de retrocesso!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de troca de ferramentas deverá encontra-se fora da área de afastamento de modo que nenhuma ferramenta invada a área de afastamento durante o giro do revolver.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique um outro ponto de troca de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61240 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Tipo de avanço incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo de avanço não é possível para esta usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o tipo de avanço.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61241 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de retrocesso não está definido para esta direção de usinagem.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi definido nenhum plano de afastamento para o sentido de usinagem selecionado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir os planos de afastamento que faltam.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61242 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O sentido de usinagem foi especificado incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o sentido de usinagem programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61243 [Canal %1:] Bloco %2: Corrigir o ponto de troca de ferramenta, ponta de ferram. na zona de retrocesso!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de troca de ferramentas deverá encontra-se fora da área de afastamento de modo que nenhuma ferramenta invada a área de afastamento durante o giro do revolver.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique um outro ponto de troca de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61244 [canal %1:] Bloco %2: A variação do passo de rosca resulta em uma rosca indefinida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a alteração do passo da rosca ocorre uma inversão do sentido da rosca.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a alteração do passo da rosca e a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61245 [canal %1:] Bloco %2: O plano de usinagem não é compatível com o plano de usinagem modal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O plano de usinagem não coincide com o plano de usinagem modal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o plano de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61246 [Canal %1:] Bloco %2: Distância segura muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A distância de segurança é muito pequena para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente a folga de segurança

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61247 [Canal %1:] Bloco %2: Raio da peça em bruto muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da peça bruta é muito pequeno para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumento o raio da peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61248 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A penetração é muito pequena para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente penetração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61249 [Canal %1:] Bloco %2: Número insuficiente de bordas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Número de cantos muito pequeno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente o número de gumes

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61250 [Canal %1:] Bloco %2: Abertura de chave/comprimento de borda muito pequenos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A abertura de chaveta/comprimento dos cantos é muito pequeno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente largura/comprimento do corretor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61251 [Canal %1:] Bloco %2: Abertura de chave/comprimento de borda muito grandes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A abertura de chaveta/comprimento dos cantos é muito grande.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Tecla de decremento largura/comprimento do corretor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61252 [Canal %1:] Bloco %2: chanfro/arredondamento muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Chanfro/raio muito grande.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminua chanfro / raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61253 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi programada qualquer sobremedida de acabamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi especificado nenhum sobremetal de acabamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma tolerância para acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61254 [Canal %1:] Bloco %2: Erro durante o percurso para o limite fixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro no deslocamento para a parada fixa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique outra posição Z1 para pegar o contra-fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61255 [Canal %1:] Bloco %2: Erro durante a ranhura: Ferramenta quebrada?

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A separação não pôde ser executada completamente. Pode-se tratar de uma quebra de ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique a ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61256 [Canal %1:] Bloco %2: Espelhação não autorizada no início do programa. Anule o deslocamento zero!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na partida do programa não é permitido nenhum espelhamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desselecionar o deslocamento do ponto zero!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61257 [Canal %1:] Bloco %2: configuração incompleta do contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A configuração do contra-fuso está incompleta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para o contra-fuso, os seguintes dados de máquina e de ajuste devem ser parametrizados:
- MD52206 $MCS_AXIS_USAGE
- SD55232 $SCS_SUB_SPINDLE_REL_POS
- SD55550 $SCS_TURN_FIXED_STOP_DIST
- SD55551 $SCS_TURN_FIXED_STOP_FEED
- SD55552 $SCS_TURN_FIXED_STOP_FORCE

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61258 [Canal %1:] Bloco %2: ajuste de parâmetros para placa do contrafuso nos dados do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os parâmetros para o mandril do contra-fuso não foram atribuídos na tela do fuso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar parâmetros ZCn, ZSn e ZEn na tela "Parâmetros" > "Dados de ajuste" > "Dados do mandril do fuso".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61259 [Canal %1:] Bloco %2: programa contém novos passos de usinagem do ShopMill %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Versão do ShopMill

Definições: O programa foi criado com uma versão do ShopMill que é maior que a existente aqui.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague os passos da usinagem e reprograme se solicitado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61260 [Canal %1:] Bloco %2: programa contém novos passos de usinagem do ShopTurn %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Versão ShopTurn

Definições: O programa foi criado com uma versão do ShopMill que é maior que a existente aqui.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague os passos da usinagem e reprograme se solicitado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61261 [Canal %1:] Bloco %2: desl. de centro muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O deslocamento central na furação central é maior que o permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um deslocamento central menor ($SCS_DRILL_MID_MAX_ECCENT).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61262 [Canal %1:] Bloco %2: passo não possível com fer. selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O passo do macho não coincide com o passo de rosca programado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Use um macho com passo programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61263 [Canal %1:] Bloco %2: Encadeato. blocos progr. ShopMill n/ permitido em subrot. c/ padrão posicionato.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se uma subrotina é chamada a partir de um modelo de posição, a subrotina mesmo não poderá conter nenhum modelo de posição.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reprograme a usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61264 [Canal %1:] Bloco %2: Encadeato. blocos progr. ShopTurn n/ permitido em subrot. c/ padrão posicionato.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se uma subrotina é chamada a partir de um modelo de posição, a subrotina mesmo não poderá conter nenhum modelo de posição.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reprograme a usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61265 [Canal %1:] Bloco %2: Há muitas restrições, utilize bolsão retangular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento de face podem ser delimitados no máximo 3 lados.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Use o Pocket Cycle

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61266 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento de face as delimitações e o sentido de usinagem são incompatíveis entre si.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione outra direção de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61267 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de avanço muito largo, resíduo nos cantos se mantêm.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento de face o avanço no plano pode ser no máximo 85%.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione um avanço de plano menor, se não o resíduo de canto será desprezado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61268 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de usinagem não permitido, permanecem cantos residuais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento de face o sentido de usinagem é incompatível com as delimitações selecionadas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O sentido de usinagem deve ser selecionado de forma compatível com as delimitações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61269 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro externo da ferramenta muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ferramenta foi definida incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o ângulo e o diâmetro da ferramenta usada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61270 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Largura de chanfro muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi selecionada uma largura de chanfro muito pequena.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar a largura do chanfro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61271 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Largura de chanfro é maior do que o raio da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A largura do chanfro é maior que o raio da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar uma ferramenta maior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61272 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profundidade de inserção muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A profundidade de inserção é muito pequena para o chanframento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar a profundidade de inserção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61273 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profundidade de inserção muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A profundidade de inserção é muito grande para o chanfPermanente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a profundidade de inserção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61274 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ângulo de corte inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ângulo da ferramenta é inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o ângulo da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61275 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto desejado viola limite de fim de curso por software!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Através de uma rotação o ponto final está fora do limite de fim de curso por software.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione outro plano de afastamento ou aproxime até um ponto intermediário favorável.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61276 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro externo da ferramenta necessário para restrições

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para as delimitações é necessário o diâmetro externo da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indique o diâmetro externo da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61277 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro da ferramenta maior que restrição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O diâmetro da ferramenta é maior que a delimitação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilize uma ferramenta menor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61278 [Canal %1:] Bloco %2: Se o ângulo da ferramenta for maior que 90°, ambos os diâmetros devem ser iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para o ângulo de ferramenta acima de 90° os dois diâmetros devem ser os mesmos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ângulo de ferramenta ou o diâmetro da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61279 [Canal %1:] Bloco %2: Se o ângulo da ferramenta for igual a 90°, ambos os diâmetros devem ser iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para o ângulo de ferramenta igual a 90° os dois diâmetros devem ser os mesmos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ângulo de ferramenta ou o diâmetro da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61280 [Canal %1:] Bloco %2: %4- Espelhamento ausente no ponto zero para o contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto zero para usinagem com contra-fuso não possui espelhamento em Z.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar o espelhamento em Z para o deslocamento do ponto zero utilizado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61281 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de afastamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de afastamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar planos de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61282 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto final da usinagem está fora dos planos de afastamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto final da usinagem está fora dos planos de afastamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar planos de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61283 [Canal %1:] Bloco %2: A aproximação direta não é possível, pois é necessária uma troca de ferramentas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Após a localização de blocos uma posição deve ser alcançada com aproximação direta, porém, antes é necessária uma troca de ferramentas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Primeiro realizar manualmente a troca de ferramentas, depois reiniciar a localização de blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61284 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto de partida não pode ser aproximado livre de colisões. Pré-posicionar manualmente a ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de partida não pode ser aproximado livre de colisões.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pré-posicionar manualmente a ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61285 [Canal %1:] Bloco %2: A posição de estacionamento está fora do plano de afastamento XRA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição de estacionamento está fora do plano de afastamento XRA.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deslocar a posição de estacionamento através do plano de afastamento XRA.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61286 [Canal %1:] Bloco %2: A usinagem não é possível, verificar o ângulo de ferramenta!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A usinagem não é possível com a ferramenta indicada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61287 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhum fuso mestre ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não existe nenhum fuso mestre ativo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar o fuso mestre (dado de máquina 20090).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61288 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso principal não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o eixo principal em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61289 [Canal %1:] Bloco %2: Contrafuso não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o eixo do contador MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61290 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso de ferramenta não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: CYCLE210: Insira o número do eixo de canal do fuso da ferramenta em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.
Corrija os ciclos de medição: MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61291 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo linear do contrafuso não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o eixo linear do eixo do contador em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61292 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo B axis não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o eixo B em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61293 [Canal %1:] Bloco %2: Ferramenta %4 não possue sentido de rotação do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar sentido de rotação do fuso na lista de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61294 [Canal %1:] Bloco %2: Configuração de raio/diâmetro ativos não corresponde à configuração de reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de iniciar o programa, ajuste grupo G 29 (DIAMON, DIAMOF etc.) como o valor de reset correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61295 [Canal %1:] Bloco %2: O valor do parâmetro 'Seqüência de eixos' é inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o parâmetro "Seqüência de eixos" na tela

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61296 [Canal %1:] Bloco %2: Peça bruta programada incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A peça bruta foi programada incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a peça bruta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61297 [Canal %1:] Bloco %2: Falta referência para plano de retração incremental

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O plano de retração apenas pode ser especificado em valor incremental caso a peça bruta esteja especificada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o plano de retração em valores absolutos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61298 [Canal %1:] Bloco %2: Sem zero peça especificado para o fuso principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Nenhum zero peça foi especificado para o fuso principal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar o zero peça para o fuso principal no cabeçalho do programa ou em Ajustes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61299 [Canal %1:] Bloco %2: Sem zero peça especificado para o contra fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Nenhum zero peça foi especificado para o contra fuso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar o zero peça para o contra fuso no cabeçalho do programa ou em Ajustes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61300 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição defeituoso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61301 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador de medição não aciona

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O curso de medição foi totalmente percorrido, sem que fosse gerado um sinal de ativação na entrada da medição.

Correção: -Verificar entrada de medição
-Verificar curso de medição
-Apalpador de medição com defeito

61302 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição - Colisão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O apalpador de medição colidiu com um objeto durante o posicionamento.

Correção: - Verificar o diâmetro da saliência (pode ser muito pequeno)
- Verificar o curso de medição (pode ser muito grande)

61303 [Canal %1:] Bloco %2: Intervalo de segur. excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O resultado da medição difere muito do valor indicado.

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o setpoint e parâmetro _TSA
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o setpoint e o parâmetro TSA

61304 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61305 [Canal %1:] Bloco %2: Medida inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61306 [Canal %1:] Bloco %2: Excedeu-se a diferença de medida admidita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o setpoint e parâmetro DIF
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o setpoint e o parâmetro DIF

61307 [Canal %1:] Bloco %2: Variante de medição é incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro _MVAR tem um valor não permitido.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro S_MVAR tem um valor não permitido.

61308 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o curso de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Para a medição é gerado um percurso cuja extensão possa ser pré-definida. Este descreve o curso máximo antes e após a posição de comutação esperada (aresta da peça de trabalho) e deve ser maior que 0.
No modo de operação AUTOMÁTICO:
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verifique o parâmetro _FA
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4:
- Verifique o parâmetro DFA
No modo JOG:
Para 840D sl - de SW 2.7 e para 828D - de SW 4.4 :
- Verifique os parâmetros MD51786: $MNS_J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST, MD51752: $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH e MD51753: $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS

61309 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de apalpador de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Medição da peça de trabalho:
Corrija o tipo de ferramenta ou apalpador de medição em TOOLMAN.
Ao medir o fresamento das peças de trabalho, é preferível utilizar a ferramenta tipo 710, 712, 713 or 714. Mas um tipo 1xy também pode ser utilizado.
O tipo 710 é permitido para medição da peça de trabalho em todos os ciclos de medição. Os tipos 712, 713 e 714 são designados para tarefas especiais de medição.
Ao medir a rotação da peça de trabalho de medição, é preferível utilizar a ferramenta tipo 580. No entanto, um tipo 1xy pode também ser utilizado, mas somente se os dados de ajuste $SC_TOOL_LENGTH_TYPE=2 forem ajustados.
Medição de ferramenta:
Para medição de ferramenta no fresamento, não é permitido nenhum tipo de apalpador de ferramenta em SD54633 $SNS_MEA_TP_TYPE[S_PRNUM-1] ou SD54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE [S_PRNUM-1] e/ou
corrija o plano de trabalho permitido G17... G19 para a ferramenta tipo "disk".

61310 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de escala está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Fator de escala = A escala está ativa.

Correção: Desativar o fator de escala ativo no programa. Com o fator de escala ativo não é possível realizar nenhuma medição.

61311 [Canal %1:] Bloco %2: Não há número D ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi selecionada nenhuma correção de ferramenta para o apalpador de medição (medição da peça de trabalho) ou nenhuma correção de ferramenta para a ferramenta ativa (medição da ferramenta).

Correção: Selecionar o número do corte D da ferramenta.

61312 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do ciclo de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: O ciclo de medição chamado não é permitido.

61313 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do apalpador de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Corrija o parâmetro S_PRNUM
Meça a peça de trabalho: Parâmetro S_PRNUM 1 a 12
Meça a ferramenta: Parâmetro S_PRNUM 1 a 6

61314 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de ferramenta selecionado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Meça a peça de trabalho:
- Especifique um novo S_PRNUM ou recalibre o apalpador
- Corrija o status de calibração nos dados de ajuste
- Corrija se o apalpador (tipo 7xx ou 5 xx) é adequado para a tarefa de medição

Meça a ferramenta:
Tipo de ferramenta não-permitida para calibração (ajuste) do apalpador de ferramenta.

61315 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a posição do corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao medir a peça de trabalho no giro, as posições de corte 7 e 8 são permitidas para o apalpador tipo 580.
As posições de corte 5 e 6 são possíveis também em aplicativos especiais, como a medição no contra-fuso.

Correção: Ao medir a peça de trabalho no giro, corirja a posição de corte do apalpador na lista de ferramentas.
Ao medir a ferramenta no giro com a torre porta-ferramentas orientável, a posição de corte ativo do apalpador é avaliada.
Neste caso, um ativo deve ser corrigido.

61316 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível determinar ponto central e raio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Nenhum círculo pode ser calculado a partir dos pontos medidos, pois todos pontos medidos estão dispostos sobre uma reta.

Correção: Modificação do programa

61317 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de pontos de cálculo do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Parametrização incorreta; requer 3 ou 4 pontos para poder calcular o centro.

Correção: Alterar a parametrização do CYCLE116

61318 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o fator de peso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro (_K)

Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro (FW)

61319 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

61320 [canal %1:] Bloco %2: Verificar o nome e número da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar os parâmetros _TNUM e _TNAME.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro S_TNAME.
O parâmetro S_TNAME não está ocupado com o gerenciamento de ferramentas ativo ou
o nome de ferramenta indicado não é reconhecido pelo gerenciamento de ferramentas.

61321 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de memória do deslocamento de ponto zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _KNUM
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o número especificado na correção do ponto zero

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61322 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 4º dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61323 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 5º dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61324 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 6º dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61325 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo de medição/deslocamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro _MA para o eixo de medição
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
Verificar o parâmetro para o eixo de medição (X,Y,Z)

61326 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o sentido de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Ciclos de medição de fresagem:
- O parâmetro para o sentido de medição _MD contém um valor incorreto.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Ciclos de medição de fresagem:
- Verificar o sentido de medição (+ -) especificado na tela.
Para 840D sl e para 828D - de SW 4.6:
- Ciclos de medição de fresagem:
- Verifique a direção de medição (+ -) inserida na forma de tela.
- Ciclo de medição de giro:
- Verifique a pré-posição real do apalpador da peça de trabalho com referência à medição interna ou externa inserida.

61327 [Canal %1:] Bloco %2: Reset de programa é necessário

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: NC-Reset necessário.

Correção: Executar NC-Reset.

61328 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número D no parâmetro _KNUM é 0.

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM)
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (S_KNUM1)

61329 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Para o número de eixo indicado no parâmetro do eixo rotativo não foi atribuído nenhum nome ou o eixo não foi configurado como eixo rotativo.
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o MD 20080 e/ou o MD 30300.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o MD 20080, MD 30300 e/ou o MCS 52207 - Bit6.

61330 [Canal %1:] Bloco %2: Rotação de coordenadas ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No sistema de coordenadas rotacionado não é possível realizar nenhuma medição.

Correção: Verificar os requisitos para a medição.

61331 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo muito grande, alterar eixo de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro de ângulo de partida (_STA) é muito grande para o eixo de medição indicado.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro de ângulo de partida (alpha 0) é muito grande para o eixo de medição indicado.
Selecionar outro eixo de medição.

61332 [Canal %1:] Bloco %2: Alterar a posição da ponta de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ponta da ferramenta está abaixo da superfície do apalpador de medição (p. ex. em um anel de ajuste ou cubo).

Correção: Posicionar a ferramenta acima da superfície do apalpador de medição.

61333 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do corpo de calibração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: O parâmetro _CALNUM é muito grande, reduzir este parâmetro até um valor admissível
Para 840D sl - até SW 1.x :
- Aumentar o valor máximo _CVAL[2] na GUD6
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
- Verificar o seguinte dado de máquina: 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a zona de proteção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro para a zona de proteção
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- _SZA ou _SZO
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- XS, YS ou ZS

61335 [Canal %1:] Bloco %2: Reservado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alarme ativado: Reservado

Correção: reservado

61336 [Canal %1:] Bloco %2: Não há eixos geométricos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Não foi configurado nenhum eixo geométrico.

Correção: Dado de máquina MD 20060 precisa ser alterado.

61337 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a entrada de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61338 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade de posicionamento é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Para algumas versões de medição, por exemplo bolsas de medição, além do trecho de medição atual, os trechos intermediários gerados estarão na transversal com um alimentador específico.
Os valores para o alimentador são especificados:
- Para 840D sl - até SW 1.x: nos parâmetros _SPEED[1] e _SPEED[2] em GUD6.
- Para 840D sl/828D - como de SW 2.5: nos dados de ajuste 55631 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE e 55632 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE
- Para 840D sl/828D - como de SW 4.4: nos dados de ajuste 55634 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE e 55636 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE

61339 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de correção veloc.marcha rápida = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 1.x: Verifique o parâmetro _SPEED[0] em GUD6
Para 840D sl/828D - como de SW 2.5: Corrija os dados de ajuste 55630 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT
Para 840D sl/828D - como de SW 4.4: Corrija os dados de ajuste 55632 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT

61340 [Canal %1:] Bloco %2: Número de alarme é incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Erro interno no ciclo de medição

61341 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador não calibrado ou o número de campo do parâmetro de apalpador está incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Calibre o apalpador antes da medição.
O número do campo do parâmetro do apalpador calibrador (registro de dados de calibração) deve corresponder ao parâmetro S_PRNUM. Especifique um novo S_PRNUM.
Note os planos G17, G18 e G19. Somente o G18 pode girar para a medição da peça de trabalho.
Corrija: Os dados de ajuste 54611 $SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 após calibração

61342 [Canal %1:] Bloco %2: Atualizar a versão do software da NCU

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Atualizar a versão do software da NCU.

61343 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A ferramenta não existe: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o nome da ferramenta.

61344 [Canal %1:] Bloco %2: Há várias ferramentas ativas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Retire a ferramenta dos fusos

61345 [Canal %1:] Bloco %2: Número D da ferramenta de correção, número de dígitos muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Reduzir o número D no _KNUM, e verificar o SW ou o número plano MD.

61346 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]: Distância entre o ponto inicial e o ponto de medição é menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro _SETV[0] ou _SETV[1] não foi definido ou então é menor que 0.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro X1 ou X2 não foi atribuído ou é menor que 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61347 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo 1º canto - 2º canto é 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro do ângulo de indexação (_INCA) é 0.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro do ângulo de indexação (alpha 1) é 0.

61348 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo ao canto de referência é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61349 [Canal %1:] Bloco %2: Distância canto superior sensor - pos.de medição na medição do raio de ferram.é 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A distância entre o canto superior e o canto inferior do apalpador de medição de ferramentas é 0; relevante na medição do raio.
Para 840D sl - até SW 1.x : Verificar o parâmetro _TP[x,9]
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 : Verificar o dado de ajuste 54634 $SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH

61350 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço e rotação não programados para medição de ferramenta com fuso em rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Especificar o avanço de medição e/ou a rotação do fuso na medição de ferramentas com fuso em rotação na variável GUD _MFS.
- Verificar o parâmetro _MFS[0]
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar os parâmetros F1 e S1

61351 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento ou raio da ferramenta é 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Fresamento: - Verificar o comprimento e raio das ferramentas ativas nos dados de compensação
Furação: - Verificar o comprimento da ferramenta ativa nos dados de compensação
- O raio e ângulo da ponta da ferramenta ativa deve ser pré-definido nos dados de compensação

61352 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho para arquivo de protocolo não é permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O caminho especificado para o arquivo de log é incorreto.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61353 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho para arquivo de protocolo não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O diretório especificado não existe ou o caminho é incorreto.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61354 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo para arquivo de protocolo não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Nenhum nome especificado para o arquivo de log.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61355 [Canal %1:] Bloco %2: tipo de arquivo incorreto para arquivo de protocolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme foi disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61356 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo para arquivo de protocolo sendo utilizado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O arquivo log está sendo usado por um programa do NC.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61357 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]: Memória NC insuficiente ou muitos arquivos e diretórios em NC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Não existe espaço suficiente disponível na memória do NC ou há muitos arquivos/diretórios no sistema de arquivo do NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague os arquivos cujos nomes são compreendidos exclusivamente de números, por exemplo "201202100938202_MPF" no diretório/_N_WKS_DIR/_N_TEMP_WPD.
Também verifique se outros arquivos neste diretório podem ser apagados.
Verifique, e se necessário, aumente MD18320: $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61358 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na protocolização

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Erro interno.

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61359 [Canal %1:] Bloco %2: - continuar com RESET

Parâmetros: %1 = Número do canal

	%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições:	Erro interno.
Correção:	Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61360 [Canal %1:] Bloco %2: Tarefa de protocolização não definida- continuar com RESET

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O ciclo CYCLE106 foi chamado com um parâmetro incorreto.

Correção: Verificar a chamada de ciclo do CYCLE106, principalmente o parâmetro de chamada

61361 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível protocolizar a variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O valor especificado em _PROTVAL[ ] não pode ser registrado

Correção: Verificar o parâmetro _PROTVAL[]

61362 [Canal %1:] Bloco %2: CYCLE118: Número de valores muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: 4. parâmetro para o CYCLE118 é maior que 10.

Correção: Reduzir 4º parâmetro (PAR4) do CYCLE118

61363 [Canal %1:] Bloco %2: Número máximo de linhas de valores para gravação excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Número máximo de linhas de valores foi excedido

Correção: Reduzir o número de valores.
Verificar o parâmetro _PROTFORM[4]

61364 [canal %1:] Bloco %2: Verificar a distância dos pontos de medição %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - a SW 2.6 SP1 e para 828D - para SW 4.3 :
-No modo automático, verifique a folga do parâmetro, pontos de medição (_ID).
- Em JOG, os pontos de medição selecionados são idênticos, redeifna os pontos de medição.
Para 840D sl - de SW 2.7 e para 828D - de SW 4.4 :
-No modo automátoco, verifique os pontos de medição da folga de parâmetro (_ID).
-Em JOG, os pontos de medição selecionados são idênticos, redefina os pontos de medição.

61365 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o avanço circular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _RF
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro SD55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE

61366 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi especificado o sentido de giro para medição de ferramenta com o fuso em rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 1.x :
- Verificar o parâmetro _CM[5] na GUD6, os valores permitidos são 3 (corresponde ao M3) e 4 (corresponde ao M4)
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
- Verificar o dado de ajuste 54674 $SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, os valores permitidos são 3 (corresponde ao M3) e 4 (corresponde ao M4)

61367 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetros %4 são idênticos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos do _SETV[0...7].
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos de P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) und P4(X4,Y4).

61368 [Canal %1:] Bloco %2: Ret.através do parâm.%4 não dão nenhum ponto de inters.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos do _SETV[0...7].
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos de P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) und P4(X4,Y4).

61369 [Canal %1:] Bloco %2: A posição do canto não foi definida claramente, verificar o parâmetro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3:
- Defina P1 e P2 e/ou P3 e P4 de modo que a interseção das retas em andamento por esses pontos fora das seções formadas por P1 e P2 e/ou P3 e P4.
Para 840D sl - como de SW 2.7 de para 828D - como de SW 4.4:
- Defina P1(X1,Y1) e P2(X2,Y2) e/ou P3(X3,Y3) e P4(X4,Y4 para que a interseção das retas esteja em andamento por esses pontos fora das seções formadas por P1(X1,Y1) e P2(X2,Y2) e/ou P3(X3,Y3) e P4(X4,Y4).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61370 [Canal %1:] Bloco %2: _PROTVAL[0] - _PROTVAL[5] não contém nenhuma entrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Insira valores em _PROTVAL[0...5].

61371 [Canal %1:] Bloco %2: O produto da largura de coluna e o número das colunas excede 200 caract.por linha

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Reduzir a largura da coluna (_PROTFORM[4]) ou número de colunas (_PROTVAL[2...5]).

61372 [Canal %1:] Bloco %2: A variante de medição escolhida requer um fuso próprio para SPOS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Altere as variantes de medição ou verifique o equipamento da máquina

61373 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum eixo SPOS capaz disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: - Verifique a configuração/parametrização dos eixos
- Se a intenção é utilizar um apalpador de peça 3D em "eixo capacitado sem SPOS",
depois verifique a configuração de 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB[n], bit 9 (também consulte as Instruções de Comissionamento, ciclos)
- Se um apalpador de peça 3D é anexo à parte externa da máquina do eixo,
depois verifique a configuração de MD 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 4. (consulte também as Instruções de Comissionamento, ciclos)

61374 [Canal %1:] Bloco %2: Probe não calibrado na direção do eixo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Calibrar o probe na direção do eixo especificado.

61375 [Canal %1:] Bloco %2: Valores de disparo do sensor de medição são incompatíveis

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Valores de disparo do sensor de medição de ferramenta deve ser completamente descrito através dos campos _TP[] / _TPW[] ou através dos
dados de ajuste (SD: 54625-54632 ou SD: 54640-54647). Misturar as duas opções não é válido.

61376 [Canal %1:] Bloco %2: Quantidade de dentes faltantes dos parâmetros de ferrramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Insira a quantidade de dentes da ferramenta na gestão de ferramenta

61377 [Canal %1:] Bloco %2: Tolerância dimensional excedida em %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

61378 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo de ferramenta não é o eixo principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Antes de chamar os ciclos de medição, o eixo de ferramenta deve ser definido como eixo principal (SETMS...).

61379 [Canal %1:] Bloco %2: Muitos dentes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Como um resultado do ciclo, as ferramentas com um máximo de 100 dentes podem ser medidas.

61380 [Canal %1:] Bloco %2: Largura do apalpador de ferramenta muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verifique a seguinte máquina ou os dados de configuração 51781 $MNS_MEA_T_PROBE_THICKNESS[n]

61401 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador de medição não aciona, restrição de curso de deslocamento através da posição final de software

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A posição especificada como nominal não pode ser alcançada devido à ultrapassagem da posição final de software.
- Verificar o valor nominal especificado

61402 [Canal %1:] Bloco %2: Colisão do apalpador de medição, limitação de curso por posição final de software

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Durante a medição com as variantes de medição borda/eixo, o curso de posição foi limitado no plano através da posição final de software. No seguinte avanço em profundidade no eixo de avanço em profundidade ocorreu um acionamento do apalpador de medição.
Controlar a posição programada em relação a chave fim de curso de software.

61403 [Canal %1:] Bloco %2: Correção do deslocamento do ponto zero não executada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61404 [Canal %1:] Bloco %2: Correção da ferramenta não executada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar as especificações de ferramenta pendentes.

61405 [Canal %1:] Bloco %2: O ambiente de ferramenta não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Corrigir o nome do ambiente de ferramenta (_TENV) ou criar este ambiente

61406 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número DL

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _DLNUM
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro DL
Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste

61407 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 7º dígito ou maior do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _KNUM
- Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste

61408 [Canal %1:] Bloco %2: correções totais não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Ajustar MD 18080, Bit 8=1

61409 [Canal %1:] Bloco %2: correções ajustadas não presentes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Ajustar MD 18112, Bit 4=1

61410 [Canal %1:] Bloco %2: Acesso a um elemento de ferramenta ou propriedade inexistente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A variável à ser corrigida necessita de um opcional ou um incremento nos valores de MD

61411 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a distribuição dos pontos de medição no plano

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar os valores nominais e reais

61412 [Canal %1:] Bloco %2: frame básico de canal não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Ajuste MD 28081>0, $P_CHBFRMASK>0

61413 [Canal %1:] Bloco %2: verifique valor nominal do diâmetro da esfera, %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verifique valor desejado do diâmetro esférico.

61414 [Canal %1:] Bloco %2: distorção do triângulo acima do limite

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar os valores nominais e reais

61415 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o apalpador de medição/plano de usinagem.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Empregar o apalpador de medição permitido para o plano de usinagem:
- Para 840D sl - até SW 1.x : as variáveis _TP[x,8] e _TPW[x,8] na GUD6
- Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 : verificar os dados de ajuste 54633 $SNS_MEA_TP_TYPE e 54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE
ou alterar o plano de usinagem.

61416 [Canal %1:] Bloco %2: O número do apalpador é maior do que a quantidade máxima de campos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Corrija o parâmetro S_PRNUM
Meça a peça de trabalho: Parâmetro S_PRNUM 1 a 12
Meça a ferramenta: Parâmetro S_PRNUM 1 a 6

61417 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador vai colidir com o suporte da ranhura de referência.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Providenciar uma posição de saída livre de colisões para os eixos envolvidos no processo de medição.

61418 [Canal %1:] Bloco %2: O tamanho do arquivo de protocolo é muito pequeno, MD11420: Verificar o LEN_PROTOCOL_FILE.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: MD11420: Verificar o LEN_PROTOCOL_FILE.

61419 [Canal %1:] Bloco %2: Controlar a calibração do apalpador de medição L1 em relação ao centro/periferia da esfera

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Ajuste no MD 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1 não corresponde ao status de calibração em dados de ajuste 54610 $SNS_MEA_WP_STATUS_GEN[S_PRNUM] - MIL dígitos: 1 = circunferência 0=TCP (Ponto Central da Ferramenta)

Correção: Corrija os dados da usinagem 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1
Correções:
1. Recalibre o apalpador (ajuste)
2. Modifique o número do apalpador S_PRNUM
3. Ajuste MD51740 bit1

61420 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a calibração do apalpador de medição em relação ao apalpador múltiplo/mono

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: O apalpador de medição de peças deverá estar calibrado de acordo com seu tipo e aplicação.

61421 [Canal %1:] Bloco %2: Versão de SW dos ciclos de medição ou do NCK antiga, ou então configurada incorretamente - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> _OVR[] - Campo de parâmetro muito pequeno. Controlar a definição GUD.
DEF CHAN REAL _OVR[72] (até MZ06.03.xx.xx =32)

61422 [canal %1:] Bloco %2: Parâmetro incorreto de variante de medição - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: 1. Código de erro = A -> _MVAR = 9x identificador CYCLE996 meça a cinemática ou
Código de erro = A -> _MVAR ONES digita fora a faixa de valores 0..4
2. Código de erro = B -> _MVAR (parâmetro para normalização) CEM MIL dígitos (dec6) ou

Código de erro = B -> UM MILHÃO de dígitos (dec7) fora da faixa de valor 0..3
3. Código de erro = C -> Versão de medição "calcule a cinemática" ativa, mas os eixos roativos 1 e/ou 2 não foram medidos (veja também o parâmetro _OVR[40])
ou eixo rotativo 2 existe e nenhum vetor de eixo rotativo (V2xyz) foi ajustado.
4. Código de erro = D -> (_MVAR dec5) - _MVAR DEZ MIL dígitos (eixo rotativo do parâmetro 1, 2 ou cadeia de vetor aberta, fechada) fora da faixa de valor 0 ...3

61423 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 não foi definido ou não foi criado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Causas do erro:
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
1. O parâmetro _TNUM do CYCLE996 está incorreto ou é igual a zero
2. Nenhum bloco de dados de rotação criado -> MD18088 = 0
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
1. O parâmetro S_TC do CYCLE996 está incorreto ou é igual a zero
2. Nenhum bloco de dados de rotação criado -> MD18088 = 0

61424 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 para diâmetro da esfera de calibração está incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Corrija se o diâmetro correto da esfera de calibração estiver inserido no parâmetro S_SETV,
ou o raio correto da esfera do apalpador seja inserido nos dados de ferramenta do apalpador da peça de trabalho atual.

O desvio mecânico da posição do apalpador da peça de trabalho atual deve ser minimizado por memorização.

61425 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro incorreto para eixo rotativo de medição 1 ou 2 - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Número incorreto de eixo rotativo (1 ou 2)
2. Código de erro = B -> Nenhum nome de eixo rotativo 1 definido
3. Código de erro = C -> Vetor de eixo rotativo V1xyz igual a zero
4. Código de erro = D -> Nenhum nome de eixo rotativo 2 definido
5. Código de erro = E -> Vetor de eixo rotativo V2xyz igual a zero

---

61426 [Canal %1:] Bloco %2: Soma dos deslocamentos ativos diferente de zero - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Causas do erro:
Verifique a visão geral das correções ativas ($P_ACTFRAME)
Apague as correções nos eixos rotativos
1. Código de erro = A -> Soma das correções translatórias do eixo rotativo <> 0
2. Código de erro = B -> Soma das correções translatórias do eixo rotativo <> 0
3. Código de erro = C -> Soma dos componentes rotativos do eixo geométrico <> 0
4. Código de erro = D -> Soma das correções translatórias do eixo rotativo 1 <> 0
5. Código de erro = D -> Soma das correções translatórias do eixo rotativo 2 <> 0

61427 [Canal %1:] Bloco %2: Dados de ferramentas incorretos ou não ativados para apalpador de medição de peças ativo - Código de erro: %4

Parâmetros:

%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Apalpador de medição de peças (ou corte de ferramenta) inativo
2. Código de erro = B -> Comprimento L1 do apalpador de medição de peças = 0

61428 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao criar arquivo de protocolo - Código de erro: %4

Parâmetros:

%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Número de arquivos de protocolo no atual diretório > 99
2. Código de erro = B -> Arquivos de protocolo muito extensos. Renomear ou deletar arquivo de protocolo, e verificar MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE!

61429 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo de medição (eixo rotativo 1 ou 2) não está na posição inicial ou está fora de posição - Código de erro: %4

Parâmetros:

%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Eixo rotativo 1 da 1ª medição fora da posição básica
2. Código de erro = B -> Eixo rotativo 2 da 1ª medição fora da posição básica
3. Código de erro = C -> Eixo rotativo 2 não rotacionado da 2ª ou 3ª medição em relação à 1ª medição -> veja o parâmetro _OVR[63 até 65]
4. Código de erro = D -> Eixo rotativo 1 não rotacionado da 2ª ou 3ª medição em relação à 1ª medição -> veja o parâmetro _OVR[60 até 62]

61430 [Canal %1:] Bloco %2: Cálculo dos vetores de cinemática não executado - Código de erro: %4

Parâmetros:

%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Plausibilidade dos pontos de entrada PM1, PM2, PM3 não preenchidos, resultando em comprimentos de páginas diferentes de zero
(Aviso: mesmo em caso de comprimentos de páginas diferentes de zero, há um risco de não formar um triângulo, verifique => PM1...3.)
2. Código de erro = B -> ângulo incluso em PM1 entre os vetores expandidos PM1PM2 e PM1PM3 é igual a 0. pontos de saída não formam um triângulo.
3. Código de erro = C -> Ângulo incluso em PM2 entre os vetores expandidos PM2PM1 e PM2PM3 é igual a 0. Os pontos de saída não formam um triângulo.
4. Código de erro = D -> Ângulo incluso em PM3 entre os vetores expandidos PM3PM1 e PM3PM2 é igual a 0. Os pontos de saída não formam um triângulo.
5. Código de erro = E -> Normalização do ponto de interpolação: nome de eixo inválido definido para cálculo
6. Código de erro = F -> Normalização do ponto de interpolação: plano inválido definido para cálculo
7. Código de erro = G -> Se o ângulo calculado for maior que o valor-limite do segmento angular do eixo rotativo no parâmetro_TNVL. O ângulo-limite calculado e o nome do eixo rotativo são exibidos.
Com valores de_TNVL < 20 graus, as imprecisões são esperadas como um resultado das imprecisões de medição na faixa do micrômetro do apalpador.
Exemplo de exibição: "G Axis:C->TVLmin=12.345"
Correção: Ajuste o valor angular do eixo rotativo no programa de usuário ou parâmetro _TNVL.
8. Código de erro = "CC Option? " -> Opção do ciclo de compilação "Medição das cinemáticas" não ajustada
9. Código de erro = "$MN_CC_ACTIVE_IN_CHAN_C996[0] ? " -> dados da máquina para ciclo compilado não ajustado
10. Código de erro = "License? " -> Licença para "Medição das cinemáticas" não ajustadas

---

61440 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte não pode ser determinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Como tipo de ferramenta deve ser utilizada uma ferramenta rotativa com uma posição de corte entre 1 e 8. Verifique a posição de corte indicada com relação ao porta-ferramenta - posição inicial.

61441 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte não está no plano de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A posição de corte da ferramenta rotativa (inserto) não está mais no plano de usinagem (plano de interpolação), por exemplo, causado por um porta-ferramenta orientável. Corrigir a posição do porta-ferramenta!

61442 [Canal %1:] Bloco %2: Porta-ferramenta não está paralelo aos eixos geométricos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Após o posicionamento da porta-ferramenta orientável, os comprimentos da ferramenta L1, L2 e L3 não são paralelos ao eixo geométrico.
Corrija o comportamento do posicionamento dos eixos rotativos (bloqueio) da porta-ferramenta.

61443 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de indexação %4 ou maior/menor +/-90° ou +/-120°

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o valor no parâmetro _INCA para ângulo de indexação!
- Com a medição de 3 pontos selecionada o _INCA não pode ser maior/menor que +/-120°, e com a medição de 4 pontos o _INCA não pode ser maior/menor que +/-90°!
- O ângulo de indexação _INCA sempre deve ser parametrizado diferente de "zero".

Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o valor no parâmetro alpha 1 para ângulo de indexação!
- Com a medição de 3 pontos selecionada o alpha 1 não pode ser maior/menor que +/-120°, e com a medição de 4 pontos o alpha 1 não pode ser maior/menor que +/-90°!
- O ângulo de indexação alpha 1 sempre deve ser parametrizado diferente de "zero".

61444 [Canal %1:] Bloco %2: Atual velocidade de medição não é idêntica com a velocidade de calibração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A velocidade de calibração relevante é também armazenada em cada registro de dados de calibração.
A velocidade de medição atual com correção de avanço de 100% não é igual à velocidade de calibração.
Após a calibração, o valor da velocidade de calibração deve estar nos seguintes dados de ajuste.
Para medição da peça de trabalho:
SD 54611 $SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0
Para medição de ferramenta:
SD 54636 $SNS_MEA_TP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 para calibração no sistema de coordenadas de máquina
SD 54651 $SNS_MEA_TPW_FEED[S_PRNUM-1] > 0 para calibração no sistema de coordenadas da peça de trabalho
Recalibre o apalpador (ajuste) ou especifique um novo S_PRNUM.

61445 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar ângulo de fixação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar a especificação para o ângulo de fixação no offset de ferramenta.
Para as posições de corte 1-4, o ângulo de fixação deve ser maior ou igual à 90° e menor que 180°,
para as posições de corte 5-8, este deve ser maior que 0° e menor que90°.

61446 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar ângulo de inserção e ângulo de mergulho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar a especificação para o ângulo de inserção / mergulho no offset de ferramenta!

61501 [Canal %1:] Bloco %2: a simulação está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Reset simulação

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61502 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma correção de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Deverá ser programado um número de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61503 [Canal %1:] Bloco %2: Compensação do raio de corte da ferramenta à esquerda ou direita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A programação de um valor de correção de ferramenta é necessária

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61504 [Canal %1:] Bloco %2: _KNG incorreto para ajuste

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61505 [Canal %1:] Bloco %2: pista de retração é menor que 1mm

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Aumentar curso de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61506 [Canal %1:] Bloco %2: pista de aproximação é menor que 1mm

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Aumentar o curso de penetração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61507 [Canal %1:] Bloco %2: folga de segurança é menor que 1mm

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61508 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste padrão incorreto para posição de apoio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61509 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste padrão incorreto para posição de dressagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61510 [Canal %1:] Bloco %2: Teste de avanço ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Desativar teste de avanço

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61511 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de apoio ou de corte da ferramenta D1/D2 incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61512 [Canal %1:] Bloco %2: Posição longitudinal incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61513 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador à esquerda e rebolo de retificação inclinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61514 [Canal %1:] Bloco %2: Falta tipo de rebolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61515 [Canal %1:] Bloco %2: Pista de retração é menor ou igual ao valor de dressagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Alterar curso de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61517 [Canal %1:] Bloco %2: Falta ângulo do rebolo de retificação inclinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Especificar o ângulo em $TC_TPG8

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61518 [Canal %1:] Bloco %2: A altura do suporte do rebolo resinóide deve ser maior que o raio do rebolo resinóide

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Alterar a altura de apoio ou raio do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61519 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Tipo de usinagem incorreto ou tipo de maquina incorreto.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Ocupar parâmetro B_ART com valor 1 a 3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61520 [Canal %1:] Bloco %2: Correções adicionais de ajuste não definidas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Definir MD18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61521 [Canal %1:] Bloco %2: A atual largura de rebolo é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Reduzir a largura do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61522 [Canal %1:] Bloco %2: Sobreposição é maior ou igual à largura real do rebolo resinóide

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Reduzir a sobreposição

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61523 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o sinal zero da pinça de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o sinal da pinça de medição

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61524 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo inclinado incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: O ângulo de canal inclinado deverá se >-90° e <90°

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61525 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de rebolo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Alterar o tipo de rebolo no $TC_TPC1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61526 [Canal %1:] Bloco %2: Raio da peça =0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Especificar o raio da peça >0

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61527 [Canal %1:] Bloco %2: Raio do rebolo resinóide é maior ou igual ao raio de peça de trabalho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Alterar o raio do rebolo ou o raio da peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61529 [Canal %1:] Bloco %2: Programada a indicação de medidas em INCH (polegada).

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: O sistema básico MD $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC não corresponde com o comando G (grupo G 13).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61530 [Canal %1:] Bloco %2: Ocupação prévia da posição longitudinal incorreta ou posição longitudinal padrão incorreta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificação do parâmetro da posição longitudinal

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61531 [Canal %1:] Bloco %2: Posição longitudinal em Z não determinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Aumentar o parâmetro do curso de penetração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61532 [Canal %1:] Bloco %2: O valor para _LAGE está incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Corrigir o conteúdo do parâmetro para _LAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61533 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum comprimento L1 especificado em D...

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Especificar o comprimento L1 na correção de ferramenta D do rebolo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61540 [Canal %1:] Bloco %2: Número D incorreto / dressador do campo D ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Deverá ser programado um corretor de ferramenta D número que é < _GC_DNUM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61541 [Canal %1:] Bloco %2: Especificado tipo incorreto de rebolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Deverá ser selecionado um tipo de rebolo válido no gerenciamento de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61542 [Canal %1:] Bloco %2: Foi escolhido um ponto de referência incorreto do rebolo durante a seleção do sistema de coordenadas da dressagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Deverá ser programado um corretor de ferramenta D número que é < _GC_DNUM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61543 [Canal %1:] Bloco %2: Foi escolhido um dressador incorreto durante a seleção do sistema de coordenadas de dressagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Deverá ser selecionado um número de dressador >0 e <4

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61544 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro de rebolo gasto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: É necessário um novo rebolo ou verificar os valores limites nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61545 [Canal %1:] Bloco %2: Largura do rebolo gasta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: É necessário um novo rebolo ou verificar os valores limites nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61546 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 1 foi alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61547 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 2 foi alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61548 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 3 foi alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61549 [Canal %1:] Bloco %2: Foi selecionado um tipo incorreto de dressador

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o tipo de dressador ao especificar na entrada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61555 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro do rebolo ==0, cálculo GWPS impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o diâmetro

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61556 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro e raio no canto esquerdo do rebolo não possíveis

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61557 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro e raio no canto direito do rebolo não possíveis

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61558 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro/raio + altura do apoio são menores que a altura de retração do canto esquerdo do rebolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61559 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro/raio + altura do apoio são menores que a altura de retração do canto direito do rebolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61560 [Canal %1:] Bloco %2: usinagem na direção Z muito grande por passo, ou rebolo muito fino

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Reduza parâmetro de avanço de usinagem ou use outra ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61561 [Canal %1:] Bloco %2: A borda esquerda do rebolo de aproximação é menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61562 [Canal %1:] Bloco %2: A borda direita do rebolo de aproximação é menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61563 [Canal %1:] Bloco %2: Aproximação no diâmetro é menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61564 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Inserção de aproximação é menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61565 [Canal %1:] Bloco %2: Suprimento de dressagem menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61601 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro da peça acabada muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro SPD ou DIATH

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61602 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição da largura da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ferramenta de sangria é maior do que a largura de sangria programada.

Correção: Verificar a ferramenta ou alterar o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61603 [Canal %1:] Bloco %2: Forma de penetração definida de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Raios/chanfros na base da sangria não se adequam à largura da sangria. Uma sangria plana em uma paralela ao eixo longitudinal do elemento de contorno não é possível.

Correção: Verificar o parâmetro VARI

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61604 [Canal %1:] Bloco %2: Ferramenta ativa violada contorno programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A violação do contorno nos elementos de rebaixo ocorre devido ao ângulo de corte da ferramenta empregada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar outra ferramenta ou verificar a subrotina de contorno.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61605 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição do contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Detectado um elemento de rebaixo inválido.

Correção: Verificar o programa de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61606 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na preparação de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na preparação do contorno foi encontrado um erro, este alarme sempre está relacionado com um alarme 10930...10934, 15800 ou 15810 do NCK.

Correção: Verificar a subrotina de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61607 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na programação do ponto de partida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de partida alcançado antes da chamada do ciclo está fora do retângulo descrito na subrotina do contorno.

Correção: Verificar o ponto de partida antes da chamada do ciclo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61608 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte errada programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deve ser programa uma posição de corte 1...4 que se adeqüe à forma do alívio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61609 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição da forma

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro da forma do alívio ou a forma da ranhura ou do bolsão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61610 [Canal %1:] Bloco %2: nenhuma profundidade de aproximação programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro MID

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61611 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi encontrado nenhum ponto de intersecção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não pôde ser calculado nenhum ponto de corte com o contorno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a programação do contorno ou alterar a profundidade de penetração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61612 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível a usinagem de roscas sincronizadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Correção: Verifique as pré-condições para a usinagem de rosca sincronizada:
- Não é permitido que o toolholder esteja ativo.
- Não é permitido que a transformação esteja ativa.
- Não é permitido que a rotação esteja ativa.
Se necessário, desmarque a sincronização de roscas.

61613 [Canal %1:] Bloco %2: Posição do rebaixo incorretamente definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o valor do parâmetro _VARI.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61614 [Canal %1:] Bloco %2: Espelhamento em %4 em desl. zero para fuso principal não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O deslocamento de ponto zero para o fuso principal não deve ter espelhamento em Z.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61615 [Canal %1:] Bloco %2: %4- Espelhamento na correção de trabalho não é permitido para o contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A correção de trabalho para usinagem do contra-fuso não deve ter qualquer espelhamento Z.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61616 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte atual em %4 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: As posições de corte 1 ao 4 são permitidas para a remoção do estoque de canto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61617 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima de eixo para o eixo principal não foi inserida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A velocidade máxima de eixo para o eixo principal não foi inserida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira a velocidade máxima de eixo para o eixo principal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61618 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo principal não foi ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um eixo principal não foi ajustado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o eixo principal em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61619 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo principal não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O eixo principal não foi ajustado corretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique o comissionamento do eixo principal.
Verifique os dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED, MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB e MD52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61620 [Canal %1:] Bloco %2: %4-Não é permitido o espelhamento para o eixo linear do contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitido que o eixo linear de usinagem de contra-fuso tenha o espelhamento Z.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61621 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de abertura da rosca convexa muito alto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Convexidade da rosca é muito alta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique o parâmetro XS ou RS

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61622 [Canal %1:] Bloco %2: O toolcarrier para giro não foi ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um toolcarrier não foi ajustado para rotação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste uma ferramenta com o portador com os eixos rotativos: eixo B e eixo de ferramenta.
Ajuste o identificador "cinemática de eixo B".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61623 [Canal %1:] Bloco %2: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no eixo principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no eixo principal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste um toolcarrier com eixo rotativo: eixo B e eixo principal.
Não envie o identificador "cinemática do eixo B".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61624 [Canal %1:] Bloco %2: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresadora no contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no contra-fuso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste um toolcarrier com o eixo rotativo: eixo B e contra-fuso.
Não ajuste o identificador "cinemática do eixo B".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61625 [Canal %1:] Bloco %2: Valor angular programado não está na rede da engrenagem de Hirth: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um valor angular que não está na rede da engrenagem Hirth foi programado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programe um valor angular que esteja na rede da engrenagem Hirth.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61626 [Canal %1:] Bloco %2: Com os valores angulares programados, o inserto de ferramenta não está localizado no plano de rotação %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os valores angulares foram programados enquanto o inserto de ferramenta não está localizado no plano de rotação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programe os valores angulares adequados ou utilize a programação com base em "Beta ou "Gamma".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61700 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta do nome do programa a ser gerado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar parâmetro PRG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61701 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar parâmetro CON
- Verificar chamada de contorno
- Verificar se o contorno existe no diretório de programa (área de trabalho, subrotinas ou programas de usinagem)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61702 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno da peça usinada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se o etiqueta existe no contorno da peça usinada

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61703 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de peça bruta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se as etiquetas existem no contorno de peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61704 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno de peça usinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a chamada de contorno (CYCLE62)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61705 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno não usinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61706 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça já usinado %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a programação do contorno da peça já usinada

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61707 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça bruta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar programação de contorno para peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61708 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos contornos especificados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar número de contornos
- Max. dois contornos (parte fabricada e contorno da peça bruta)
- Min. um contorno (contorno da parte fabricada)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61709 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Corretor de raio muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Conferir o corretor de raio de ferramenta no gerenciador de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61710 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Cálculo foi cancelado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Cálculo foi cancelado por serviço PI; favor tentar novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61711 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Valor D é maior que a largura da ponta da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o D em relação com a largura da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61712 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Valor de DX ou DZ é maior que o comprimento da ponta da ferramenta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar valor de DX ou DZ em relação ao comprimento da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61713 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio da ferramenta maior que a largura da metade da ponta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o raio da ferramenta e a largura da ponta da ferramenta (introdução do corte, ferramenta de corte)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61714 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro do sistema contorno de torneamento %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61730 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Delimitação externa do limite de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira delimitação e limite de usinagem

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61731 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Incapaz de determinar a direção do contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira os contornos
- Confira se o ponto de início de contorno existe

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61732 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]Sem material para usinagem disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o programa de contorno da peça bruta e da peça usinada, particularmente nas posições de transição entre as duas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61733 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Posição de corte incompatível com o sentido de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o sentido de usinagem programado em relação à posição do corte da ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61734 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]O contorno da peça usinada está fora do contorno da peça bruta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira a programação da peça usinada e o contorno da peça bruta, particularmente nas posições de transição entre as duas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61735 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]Avanço de penetração D maior que o comprimento da ponta da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira o avanço de penetração D em relação ao comprimento da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61736 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profund. de corte na usin. maior que profund. máx. de corte da ferr.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61737 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profund. de corte na usin. menor que profund. min. de corte da ferr.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61738 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Posição do corretor incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira a posição do corretor no gerenciador de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61739 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Peça bruta deve ser contorno fechado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira se o contorno da peça bruta está fechado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61740 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Colisão devido a aproximação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Selecione a posição de início para habilitar a aproximação de livre-colisão no contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61741 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Limite negativo nos eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar a posição da ordenada nos eixos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61742 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de recuo %4 está dentro do limite de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Na usinagem interna checar o limite de usinagem na relação de distância de recuo inserida ($SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61743 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Falta canal de guia para o desbaste realizado em 2 canais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se foi definido um canal de guia

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61744 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta canal para o desbaste realizado em 2 canais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se foi definido um canal de acompanhamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61745 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]O desb. realizado em 2 canais está ativo em 2 canais de guia (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se 2 canais de guia estão ativos
- Verificar se o desbaste em 2 canais se encontra ativo em mais de 2 canais ao mesmo tempo
- Apenas 2 canais podem estar ativos por vez, um canal de guia e um canal de acompanhamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61746 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]O desbaste realizado em 2 canais já está ativo nos canais (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se o desbaste em dois canais está ativo em mais de 2 canais ao mesmo tempo.
- Apenas 2 canais podem estar ativos por vez, um canal de guia e um canal de acompanhamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61747 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Canal de guia incorreto para o desb. realizado em 2 canais (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se o programa do canal de guia opera no canal escolhido pelo programa do canal de acompanhamento no parâmetro do canal parceiro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61748 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem diferente no canal de guia e no canal de acomp.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - O plano de usinagem deve ser o mesmo no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61749 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Tecnologia diferente no canal de guia e no canal de acompanham.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - A tecnologia (desbaste e remoção/residual, abertura de canal/residual, torneamento de canal/residual) deve ser o mesmo no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61750 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Oper. de usinagem diferente no canal de guia e no canal de acomp.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - A operação de usinagem (desbaste/acabamento) não deve ser a mesma no canal de guia e de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61751 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]O sistema de medição é diferente no canal de condução e no canal de acomp.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - O sistema de medição (Grupo G: 13 (G70, G71, G700, G710)) deve ser o mesmo no canal de condução e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61752 %[[canal %1:] Bloco %2: %]As posiç. de corte ou o sent. de corte das ferram. são diferentes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - A posição de corte e o sentido de corte das ferramentas devem ser iguais no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61753 %[[canal %1:] Bloco %2: %]As diferenças nos raios de ferramenta são muito grandes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - No desbaste, os raios de ferramenta podem divergir no máximo no valor da dimensão de acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61754 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Os raios de ferram. devem ter o mesmo tamanho na oper. de acab.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se os raios de ferramenta tem o mesmo tamanho no canal de guia e no canal de acompanhamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61755 %[[canal %1:] Bloco %2: %]As larguras de pastilha não tem o mesmo tamanho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se as larguras de pastilha nas ferramentas de abrir canais tem o mesmo tamanho no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61756 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Usinagem de multicanais não foi possível em razão conflito das ferramentas.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Usinagem de multicanais com os parâmetros programados conduzem a um conflito de ferramentas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o parâmetro (correção DCH) de modo que a usinagem de multicanais seja possível ou utilize a usinagem de canais simples.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61757 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] A peça finalizada está fora dos limites especificados da ranhura.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As peças finalizadas estão fora dos limites especificados de sulco.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique a posição de contorno da peça finalizada com relação aos limites de ranhura XDA E XDB.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61758 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Eixos principais da usinagem fuso são dif. nos canais condução e acomp.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As referências do eixo de usinagem do fuso principal são diferentes nos canais de condução e de acompanhamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija os dados de usinagem 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX, 30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, 20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND e 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61800 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o sistema CNC ext.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: MD para idioma MD18800: $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE ou bit de opcional 19800 $ON_EXTERN_LANGUAGE não habilitado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61801 [Canal %1:] Bloco %2: Selecionado código G incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada de programa do CYCLE300<valor> foi programado um valor numérico inadmissível para o sistema CNC indicado, ou no dado de ajuste dos ciclos foi inserido um valor incorreto para o sistema de código G.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61802 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de eixo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O eixo programado é atribuído como fuso

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61803 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo programado não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O eixo programado não está disponível no sistema.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique o parâmetro _AXN.
Verifique MD20050-20080.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61804 [Canal %1:] Bloco %2: Posição progr. excede o ponto de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição intermediária programada ou a posição atual está atrás do ponto de referência.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61805 [Canal %1:] Bloco %2: Valor programado de forma absoluta e incremental

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição intermediária desejada pode ser programada tanto como absoluta quanto como incremental

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61806 [Canal %1:] Bloco %2: Atribuição incorreta do eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A atribuição da sequência de eixos está incorreta

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61807 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de rotação programada errada (ativa)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O sentido programado no fuso conflita com o sentido necessário para a execução do ciclo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro SDR e SDAC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61808 [Canal %1:] Bloco %2: Falta a profundidade final de furação ou a profundidade individual de furação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A profundidade total de Z ou a individual Q estão vazias (primeira chamada do ciclo)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61809 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de furação não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61810 [Canal %1:] Bloco %2: Código G ISO impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco de chamada foi programado um nome de eixo ISO não permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61811 [Canal %1:] Bloco %2: Nome de eixo ISO não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco de chamada foi programado um valor numérico inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61812 [Canal %1:] Bloco %2: Valor(es) na chamada de ciclo externa incorretamente definido(s)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco de chamada foi programado um valor numérico inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61813 [Canal %1:] Bloco %2: Valor de GUD incorretamente definido

Definições: Nos dados de ajuste dos ciclos
foi especificado valores numéricos não permitidos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61814 [Canal %1:] Bloco %2: Coordenadas polares impossíveis com o ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61815 [Canal %1:] Bloco %2: G40 não ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: G40 estava inativo antes da chamada do ciclo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61816 [Canal %1:] Bloco %2: Eixos não estão no ponto de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61817 [Canal %1:] Bloco %2: Coordenadas de eixo com área de proteção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61818 [Canal %1:] Bloco %2: Limites do eixo são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61850 [canal %1:] Bloco %2: Transformação de superfície cilíndrica não habilitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A transformação de superfície cilíndrica não foi habilitada para ShopMill.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61851 [canal %1:] Bloco %2: Nenhuma transformação compatível ajustada: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A transformação desejada não foi implementada nesta máquina.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61852 [canal %1:] Bloco %2: A transformação para este plano não foi ajustada: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A transformação não foi ajustada para o plano utilizado. Mudar de plano.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61853 [canal %1:] Bloco %2: Plano incorreto para processamento com eixo rotativo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No atual plano não é possível processar no eixo rotativo. Mude o plano.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61854 [Canal %1:] Bloco %2: Nível de subprograma muito baixo para busca de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O nível de subprograma é muito baixo para busca de blocos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Executar busca de blocos com outro bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61855 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto-alvo está na área de retração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto-alvo especificado está na área de retração.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o ponto-alvo ou a área de retração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61856 [Canal %1:] Bloco %2: Entrada absoluta dos valores de correção de trabalho não está habilitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A entrada absoluta do valor de correção de trabalho não foi habilitada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: 52212 $MCS_FUNCTION_MASK_TECH Bit 6: valor de correção de trabalho WO não pode ser inserido como valor absoluto (ShopTurn).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61857 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum eixo rotativo para aceitar em vazio foi ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Nenhum eixo rotativo para aceitar em vazio foi ajustado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique MD52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61858 [Canal %1:] Bloco %2: O giro é permitido somente em vazio que é fixo, centralizado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O giro é possível somente quando um vazio fixo, centralizado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilize um vazio que é fixo para que seja centralizado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61859 [Canal %1:] Bloco %2: O torno não foi habilitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O torneamento não foi ajustado na máquina.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique os dados de máquina: 52201 $MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION=1 (torneamento).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61860 [Canal %1:] Bloco %2: O giro é possível somente no eixo principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para torneamento, um eixo principal não foi selecionado para fixação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione um eixo principal como fixação para giro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61861 [Canal %1:] Bloco %2: O contracabeçote não marcado neste canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O contracabeçote foi selecionado em outro canal, mas não neste canal.
A seleção diferente/desmarcação resulta em um conflito.
Quando um contracabeçote é selecionado, não é permitido que o contra-fuso seja posicionado.
No entanto, quando um contracabeçote é desmarcado, o contra-fuso deve se manter posicionado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione ou desmarque o contracabeçote consistentemente em todos os canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61862 [Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido chamar um ciclo ShopTurn no programa ShopMill.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi feita uma tentativa para chamar um ciclo ShopTurn no programa ShopMill.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague o bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61863 [Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido chamar um ciclo ShopMill no programa ShopTurn.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi feita uma tentativa para chamar um ciclo ShopMill no programa ShopTurn.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague o bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61864 [Canal %1:] Bloco %2: A seleção, o contracabeçote sim/não deve ser idêntico em todos os canais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A seleção, contracabeçote sim/não no cabeçalho de programa deve ser idêntico em todos os canais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para contracabeçote sim/não no cabeçalho de programa, faça a mesma seleção para todos os canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61865 [Canal %1:] Bloco %2: Chamada de um ciclo ShopTurn é permitida somente em um programa ShopTurn

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitido que um ciclo ShopTurn seja utilizado fora do programa ShopTurn, já que as variáveis necessárias não foram determinadas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Chamada de um ciclo ShopTurn em um programa ShopTurn. Caso não seja possível, a tarefa deve ser programada utilizando o código G.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61866 [Canal %1:] Bloco %2: Só é permitido chamar um ciclo ShopMill em um programa ShopMill.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitido que um ciclo ShopMill seja utilizado fora de um programa ShopMill, já que as variáveis necessárias não foram determinadas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Chamando um ciclo ShopMill no programa ShopMill. Caso não seja possível, a tarefa deve ser programada utilizando o código G.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61900 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta do nome do programa a ser gerado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar parâmetro PRG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61901 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar chamada de contorno
- Checar se existe o contorno no diretório de programa (peças, sub-rotinas ou partes de programa)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61902 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira se existem etiquetas no contorno de bolsão

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61903 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de peça bruta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se as etiquetas existem no contorno de peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61904 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de ilha

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira se existem etiquetas no contorno de ilha

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61905 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de ressalto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira se existem etiquetas no contorno de ressalto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61906 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira se existem etiquetas no contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61907 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta contorno de bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61908 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno não usinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61909 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno do bolsão %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar programação no contorno de bolsão

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61910 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça bruta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar programação de contorno para peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61911 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno de ilhote %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar programação no contorno de ilha

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61912 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno de ressalto %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar programação no contorno de ressalto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61913 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar contorno de programação

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61914 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos contornos especificados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar número de contornos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61915 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de fresa muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar o raio da ferramenta de fresamento no gerenciador de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61916 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Cálculo foi cancelado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Cálculo foi cancelado por serviço PI; favor tentar novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61917 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Combinação de centralizar/pré-furação e ressalto não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Usinagem de ressalto em conjunto com pré-furação/centralizar não permitida!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61918 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio fresa para usin. res. deve ser menor que raio da fresa para ferr. de ref.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar raio da fresa para usinagem residual que deve ser menor que o raio da fresa de ferramenta de referência!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61919 %[[Canal %1:] bloco %2: %]Raio da ferramenta de referência é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar o raio da ferramenta de referência

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61920 %[[Canal %1:] bloco%2: %]Erro no sistema de contorno de fresamento %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61930 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não há contorno disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar chamada de contorno
- Checar se o contorno existe no diretório de programa (peças, sub-rotinas ou parte de programas)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61931 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno não está fechado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar se o contorno foi fechado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61932 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno com corte automático

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61933 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos elementos de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno e através disso tentar reduzir o número de elementos de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61934 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Program. no plano de usinagem métrico/polegada não é permitido aqui

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61935 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Program. no sistema de medida métrico/polegada não é permitido aqui

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61936 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]G0 não é permitido na programação de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno, substituir G0 para G1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61937 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]Profundidade do bolsão programada incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar parâmetro Z1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61938 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não declarado nenhum ponto de partida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar parâmetros para especificar ponto de início,
- para G17: XS, YS
- para G18: ZS, XS
- para G19: YS, ZS

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61939 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Círculo sem declaração do centro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar contorno programado, particularmente a trajetória circular programada

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61940 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ponto de início especificado programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir ponto de início especificado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61941 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de helix muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Aumentar raio de hélice

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61942 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Helix viola o contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar raio de hélice e reduzir no tamanho, se possível

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61943 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Movimento de aproximação/afastamento viola o contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Reduzir liberação de segurança SC, se possível

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61944 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Rampa muito curta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o ângulo de inserção, possivelmente utilizar outro modo de inserção
- Utilizar ferramenta com raio menor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61945 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de avanço de penetração muito grande, ficando canto residual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar parâmetro para plano de avanço de penetração
- para G17: DXY
- para G18: DZX
- para G19: DYZ

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61946 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno de ilha duplamente existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Apagar duplo contorno de ilha

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61947 %[%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno de ressalto em duplicidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Apagar contorno de ressalto em duplicidade

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61948 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]Sem material para usinagem disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar programação dos contornos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61949 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]A ilha está fora do bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar programação do contorno de bolsão/ilha.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61950 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Sem material residual disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61951 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de fresa muito grande para material restante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Usar ferramenta com raio pequeno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61952 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]Raio ferr. para corte de mater. resid. muito peq. em rel. à ferr. refer.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Usar uma ferramenta com raio grande para usinagem residual

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

62000 [Canal %1:] Bloco %2: Inserir nova ferramenta à posição de trabalho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Carregar nova ferramenta.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62100 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum ciclo de furação ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Nenhum ciclo modal de furação foi chamado antes da chamada do ciclo padrão de furação.

Correção: Verificar se antes da chamada do ciclo padrão de furação foi chamado um ciclo de furação modal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62101 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de fresagem incorreto - gera-se G3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programado o movimento sincronizado ou contrário. O fuso não foi girado com a chamada do ciclo.
Correção: Verificar o valor do parâmetro CDIR.

62102 [Canal %1:] Bloco %2: No acabamento, a bolsa não é escareada completamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições:
Reação: Visualização de alarme.
Correção:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62103 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi programada qualquer sobremedida de acabamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Não foi programada nenhuma sobremedida de acabamento, mesmo que nesta usinagem a sobremedida de acabamento é necessária.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Programar uma tolerância para acabamento.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62104 [Canal %1:] Bloco %2: Número do ciclo de furação incorretamente definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições:
Reação: Visualização de alarme.
Correção:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62105 [Canal %1:] Bloco %2: Número das colunas ou linhas é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições:
Correção: Verificar os parâmetros _NUM1 e _NUM2.

62106 [Canal %1:] Bloco %2: Valor incorreto para estado de monitoração da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições:
Reação: Visualização de alarme.
Correção:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62107 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 definido incorretamente na monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62108 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na função de monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62180 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4 [deg]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Exemplo de exibição do ângulo de rotação a ser ajustado em um eixo rotativo manual no CYCLE800:
62180 "Eixo rotativo B: ajustar 32.5 [graus]"

Correção: Ângulos ajustáveis para eixos rotativos manuais

62181 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4 [deg]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Exemplo de exibição do ângulo de rotação a ser ajustado em um eixo rotativo manual no CYCLE800:
62181 "Eixo rotativo B: ajustar 32.5 [graus]"

Correção: Ângulo ajustável para eixo rotativo manual

62182 [canal %1:] Bloco %2: Carregamento do cabeçote orientável: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Solicitação, carregar o cabeçote rotativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62183 [canal %1:] Bloco %2: Substituição do cabeçote orientável: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62184 [canal %1:] Bloco %2: Troca do cabeçote orientável: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62185 [Canal %1:] Bloco %2: ângulo adaptado à grade do âng.:%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: %4 Ângulo de diferença para dentes Hirth

Correção: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800.

62186 [Canal %1:] Bloco %2: Sem giro em Manual -> Desl. origem G%4 ativo e básico total Desl. Origem (G500) contém rotações

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No giro em Manual, nenhuma rotação pode ser escrita no Desl. origem,
se as rotações já estiverem no Desl. Origem total básico ou na referência básica
Erro 62186 mensagem pode ser ocultada -> veja dado de ajuste 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Correção: %4 número do deslocamento de ponto zero ativo

62187 [Canal %1:] Bloco %2: Giro em Manual - G500 ativo e básico total Desl. Origem ou referência básica contém rotações

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante giro em Manual, não é possível escrever uma rotação no deslocamento de trabalho do Deslocamento de origem,
se, com G500 ativo, rotações já incluidas no Desl. Origem básico total ou na referência básica
Mensagem de erro 62187 pode ser ocultada -> veja ajuste do dado 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Correção: Veja as notas referentes ao 62186 e 62187.

62200 [Canal %1:] Bloco %2: partir o fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Antes da usinagem da rosca foi feita uma parada, pois o fuso está parado.

Correção: Acione o fuso da ferramenta antes de usinar a rosca

62201 [Canal %1:] Bloco %2: O deslocamento Z não atua sobre os planos de afastamento!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os planos de afastamento referem-se à peça. Por isso que os deslocamentos programáveis não atuam nos planos de afastamento.

Correção: Verificar a possibilidade de uma colisão através do deslocamento.
Em seguida, ativar o NC-Start.

62202 [Canal %1:] Bloco %2: ATENÇÃO: A ferramenta desloca-se diretamente para a usinagem!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Após a procura de blocos deve-se alcançar uma posição com aproximação direta.

Correção: Verificar se a posição desejada pode ser alcançada livre de colisões.
Em seguida, ativar NC-Start

62300 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o nº da memória de valores de experiência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: --

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o setpoint

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62301 [Canal %1:] Bloco %2: Aviso! Busca, teste ou simulação ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: - Desativar teste de programa ou execução de programa

62303 [Canal %1:] Bloco %2: Intervalo de segur. excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: - Verificar o setpoint e o parâmetro _TSA

62304 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância superior (_TUL)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62305 [Canal %1:] Bloco %2: Medida inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A diferença entre os valores atual e desejado é menor que o parâmetro de tolerância inferior (_TLL)

62306 [Canal %1:] Bloco %2: Excedeu-se a diferença de medida admidita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância _TDIF, dados de ferramentas não serão corrigidos.

62307 [Canal %1:] Bloco %2: número máximo de caracteres por linha foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Número insuficiente de caracteres por linha

Correção: Aumentar o valor no _PROTFORM[1]

62308 [Canal %1:] Bloco %2: largura variável de coluna não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Impossível gerar as larguras das colunas de variáveis, devido à falta de cabeçalho.
A medida de 12 caracteres será utilizada como largura da coluna.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Preencha / complete o cabeçalho em _PROTVAL[0].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62309 [Canal %1:] Bloco %2: largura de coluna não suficiente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O valor a ser registrado é maior do que a largura da coluna
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Altere _PROTFORM[5] ou ajuste a largura da coluna desta variável
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62310 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo de caracteres por linha é restrito a 200 caracteres

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições: O número máximo de caracteres por linha é restrito a 200 caracteres.
Correção: --

62311 [Canal %1:] Bloco %2: adapta-se o número máx. de caracteres por linha _PROTFORM[1]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições: A quantidade máxima de caracteres por linha foi ajustada (_PROTFORM[1])
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62312 [Canal %1:] Bloco %2: apalpador não está perpendicular ao plano!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições:
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62313 [Canal %1:] Bloco %2: O número de linhas por página _PROTFORM[0] está incorreto e será ajustado automaticamente.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições:
Correção: Verificar o _PROTFORM[0] no programa.

62314 [Canal %1:] Bloco %2: Ativado o limite por fim de curso de software, monitoração de colisão ativada , continuar com NC START / cancelar com RESET

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições:
Correção: Posicione a peça de trabalho a ser medida mais afastado das posições de fim do software.

62315 [Canal %1:] Bloco %2: Sobrescrever bloco de dados de rotação TCARR = %4, sim -> NC-Start, não -> Reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

62316 [Canal %1:] Bloco %2: Sobrescrever dados TRAORI, sim -> NC-Start, não -> Reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

62317 [Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor linear %4 foi excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

62318 [Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor rotativo %4 foi excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

62319 [Canal %1:] Bloco %2: Sem correção interna de calibração de dados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o alinhamento do probe/posição do fuso!
O alinhamento (posição programada) do probe no fuso deve ser idêntico durante a calibração e medição!
Caso estas posições variem, a calibração de dados não poderá ser corrigida internamente com relação à rotação do plano de trabalho no eixo de penetração!

62320 [Canal %1:] Bloco %2 Os limites individuais estão fora da diferença dimensional: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: A medição dos limites individuais mostra que o número específico dos limites está fora da diferença dimensional.
Uma decisão tem que ser tomada: pode ou não ser dada a continuidade de trabalho com esta ferramenta.

62377 [Canal %1:] Bloco %2: Tolerância dimensional excedida em %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção:

62500 [Canal %1:] Bloco %2: GWPS foi limitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o valor limite para SUG e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62501 [Canal %1:] Bloco %2: A rotação foi limitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o valor limite para a rotação e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62502 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, GWPS foi limitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o valor limite para SUG e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62503 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, rotação foi limitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Correção: Verificar o valor limite para a rotação e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75000 [Canal %1:] CLC: Configuração incorreta do MD, erro nº: %2

Definições: Durante a inicialização foram encontrados os seguintes erros nos dados de máquina de controle de posição:
Código de erro = -1:Os pontos intermediários de um dos dois sensores não estão subindo ou descendo estritamente conjuntos.
Código de erro = -2:Uma das duas características dos sensores tem menos de 2 pontos intermediários válidos.
Código de erro = -3:Uma das duas características dos sensores possue mais que 5 pontos intermediários com velocidade negativa ou positiva.
Código de erro = -4:A entrada digital para monitoração de colisão do sensor, conforme configurado no MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT não foi ativada no controle (10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS)
Código de erro = -5:Nenhuma entrada rápida foi configurada com a função especial "Fast retraction in the position controller" através do MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT.
Código de erro = -6:O eixo selecionado para o controle de distância no $MC_CLC_AXNO não está ativo no canal.
Código de erro = -7:A transformação de 5 eixos (24100 $MC_TRAFO_TYPE_x) selecionada para o controle de distância no MD $MC_CLC_AXNO não está configurada no canal.
Código de erro: -8:Mais de um eixo envolvido no controle de distância é o mestre no grupo gantry 37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE.
Código de erro = -9:Um dos eixos envolvidos no controle de distância é escravo do grupo gantry 37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
Código de erro = -10:Versões "Export" somente habilitarão a ativação do controle de distância se menos de quatro eixos foram configurados em interpolação simultânea.
Código de erro = -11:No MD $MC_CLC_PROG_ORI_AX_MASK pode para CLC(3) absolutamente nenhum ou configurar exatamente como 3 eixos. Quando 3 eixos são configurados, eles devem com $MC_AXCONF_MACHAX_USED ser subordinados no canal

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o dado de máquina correspondente

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

75005 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com erro geral de programação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O comando de ativação/desativação para o controle de cancelamento 'CLC(..)' aceita somente os valores 3, 2, 1, 0 e -1, como parâmetro de chamada. Este alarme indica que os parâmetros são incorretos ou não estão presentes. O comando de ativação CLC(2) com monitoração do sinal do sensor de colisão é aceitado somente se uma entrada digital válida for configurada para sinais de monitoração no MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Configure a entrada digital para monitoração de colisão no MD se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75010 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com valor CLC_LIM maior do que o limite do MD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Uma das limitações programadas com CLC_LIM(...,...) para a correção de posição do controle de cancelamento é maior que o limite permitido programado no MD associado $MC_CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT(1) ou $MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT(1).

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Aumentar o limite no dado de máquina apropriado se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75015 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 CLC(0) com correção de raio de ferramenta ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O controle de distância 3D foi desligado com CLC(0) com a compensação de raio da ferramenta ativa (G41/G42). O CLC(0) esvazia o bloco de memória interna e transfere a correção de posição atual do controle de posicionamento como um "salto de contorno" do interpretador, O G41/G42 deve ser desativado quando este comando é empregado.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Desligar o comando ativo G41/G42 antes de CLC(0) ou não desligar o controle de cancelamento, mas sim congelá-lo temporariamente (CLC_GAIN=0.0) ou cancelar a correção de posição mecanicamente com CLC(-1).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75016 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com orientação alterada no TRAFOOF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O controle de cancelamento 2D/3D foi desligado antes da transformação. A direção da ferramenta, de acordo com G17/G18/G19 está sendo aplicado como controle de direção. Ativando a transformação com os comandos de rotação de eixos, que define uma orientação diferente de ferramenta requerem passos de troca orientados sendo então rejeitados.
A transformação foi desligada temporariamente (TRAFOOF) enquanto que o controle de cancelamento ainda estava ativado. Quando a transformação for ativada novamente, a orientação da ferramenta deve ser a mesma como quando ela foi desligada, no caso, o eixo rotativo não deve ser movido enquanto a transformação estiver desativada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75018 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 no sentido programável, ID de erro: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Erro ID

Definições: A subfunção "Controle em direção programada" do controle de
distância que foi programada com CLC(3) acusa um erro:
ID de erro:
0:CLC(3) foi programado sem a criação do respectivo bit de opção ou sem que
uma tela de eixo com três eixos válidos, configurados e simulados tenha sido
registrada no MD $MC_CLC_PROG_ORI_AX_MASK.
1:O plano em que a mudança de orientação do sentido de controle deverá ocorrer não
foi definido. Provavelmente dois sentidos programados consecutivamente são anti-paralelos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar MD ou o programa de usinagem

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

75019 [Canal %1:] CLC: ID de erro: %2, ângulo %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Erro ID
%3 = Ângulo.

Definições:
A função parcial "Controle em direção programada" do controle de distância que foi programada com CLC(3) acusa um erro:
ID de erro:
1: O sentido do controle de distância não foi definido. Provavelmente foi programado [0,0,0] para os 3 eixos simulados, os quais definem os componentes de direção.
No parâmetro "ângulo" é retornado zero.
2: O ângulo máximo permitido entre a orientação da ferramenta de radiação e a direção de controle programada foi excedido.
O ângulo permitido é ajustado no dado de máquina $MC_CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE.
O ângulo que dispara o alarme é retornado no 3º parâmetro de alarme.

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Aumente o ângulo de monitoração ou modifique o programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75020 [Canal %1:] CLC: Deslocamento de posição no limite inferior %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Valor limite

Definições:
A correção de posição gerada pelo movimento de compensação atingiu o limite programado no MD $MC_CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT ou programado com CLC_LIM(...,...).
Dependendo do ajuste no bit 0 do MD $MC_CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK o seguinte critério de cancelamento se aplica:
Bit 0 = 0: Tecla de cancela
Bit 0 = 1: Tecla de Reset

Reação:
NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75021 [Canal %1:] CLC: Deslocamento de posição no limite superior %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Valor limite

Definições:
A correção de posição gerada pelo movimento de compensação atingiu o limite programado no MD $MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT ou programado com CLC_LIM(...,...).

Dependendo do valor do bit 1 do MD $MC_CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK os seguintes critérios de cancelamento são ativados:
Bit 1 = 0: Tecla Cancela Alarme
Bit 1 = 1: Reset

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75025 [Canal %1:] CLC: Parado porque faz contato com o cabeçote do sensor

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A monitoração de colisão da ponta do sensor indicou "Sensor deflexionado".
O movimento de retração para o limite superior do deslocamento de posição ($MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT) é iniciado usando a máxima velocidade e aceleração disponíveis. A chave de variação de avanço não tem qualquer efeito sobre este movimento. O movimento no percurso é bloqueado simultaneamente.

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa de pecas pode ser reiniciado com PARTIDA NC. O movimento de correção é retornado ao controle de distância.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75050 [Canal %1:] MCSC: configuração de dados de máquina incorreta. Erro no. %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Configuração incorreta no MD $MA_CC_MASTER_AXIS
Erro nº = 2: O eixo informado na mensagem de alarme ou o eixo CC_Master é um fuso.
Erro nº = 4: Acoplamento entre eixo rotativo e eixo linear não permitido.
Erro nº = 8: Eixos acoplados não podem ser trocados entre os canais.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75051 [Canal %1:] MCSC: CC_COPON CC_COPOFF número de bloco %2 código do erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número do erro

Definições: Código do Erro = 1: Argumento incorreto programado
Código do Erro = 10: Um eixo que não está envolvido em um acoplamento definido foi programado em CC_COPON (identificador de eixo)
Código do Erro = 20: Excesso de argumentos programados
Código do Erro = 100: Erro interno
Código do Erro = 200: Erro interno

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75060 [Canal %1:] MCSC: janela de tolerância excedida no eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: A diferença do valor atual da posição entre o eixo CC_Slave indicado na mensagem de alarme e seu respectivo eixo CC_Master está fora da janela de tolerância configurada

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a janela de tolerância projetada.
Comparar os ajustes dinâmicos dos eixos envolvidos.
Inspecionar a mecânica dos eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75061 [Canal %1:] MCSC: modificação de MD com eixo acoplado %2 ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Dado de máquina MD 63000 CC_MASTER_AXIS foi alterado quando a acoplamento estava ativo

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Colocar o dado de máquina em seu valor anterior, desligar o acoplamento e introduzir o novo valor. Verificar os componentes mecânicos dos eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75062 [Canal %1:] MCSC: eixos para ser acoplados não estão em repouso, eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Os eixos CC_Master e/ou CC_Slave não estavam em repouso quando o acoplamento foi ativado.

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Introduzir G601 para eixos de avanço ou programe uma parada no processamento (STOPRE) antes do acoplamento com CC_COPON.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75070 [Canal %1:] MCSC: erro no dado de máquina para proteção de colisão eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Dados de máquina incorretos para a proteção de colisão.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o dado de máquina. Os eixos devem ser ambos rotativos ou lineares.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75071 [Canal %1:] MCSC: monitoração de colisão, eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Uma monitoração de colisão foi acionada, visto que o pré-processamento detectou um valor limite abaixo da distância configurada entre os eixos.

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Movimente o eixo fora da área de perigo em modo manual

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75090 Eixo %1 parado pelo sistema de monitoração de processo externo

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Um sistema de monitoração de processo externo parou os eixos, pois uma quebra de ferramenta é esperada ou já ocorreu.

Reação: O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Troque a ferramenta atual, se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75200 [Canal %1:] RCTR: Configuração incorreta do MD, erro no MD: %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do MD

Definições: O seguinte erro foi encontrado na manipulação dos dados de máquina de transformação:
TRAFO6_IRORO: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TIRORO_RPY não é possível.
TRAFO6_TFLWP: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TFLWP_RPY não é possível.
TRAFO6_TX3P3: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TX3P3_RPY não é possível.
TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB: O valor introduzido no MD TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB é incorreto.

Reação: Canal não está pronto.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir dado de máquina

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

75210 [Canal %1:] RCTR: Número de eixos / associação de eixos incosistente

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Na seleção de transformação uma atribuição de eixo incorreta foi detectada:
O eixo introduzido no MD TRAFO_AXES_IN_1 não combina com MD TRAFO6_NUM_AXES

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75212 [Canal %1:] RCTR: TRAFO_TYPE_ incorreto: Utilizar 4100

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O tipo de transformação inserido no MD TRAFO_TYPE_x é incorreto

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: TRAFO_TYPE 4100 deve ser utilizado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75214 [Canal %1:] RCTR: Alteração de MD durante a transformação ativa é inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Tenta-se alterar os dados de máquina de uma transformação ativa através do NEWCONF.
Isto não é permitido, visto que a alteração dos dados de máquina tem efeito direto sobre a atual posição de eixo, que é transformada em tempo real do sistema de coordenadas básico para o sistema de coordenadas da máquina. A alteração dos dados de transformação com a transformação ativa causaria um salto das posições dos eixos.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a transformação através do TRAFOOF, antes dos dados de máquina serem transmitidos através do NEWCONF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Os dados de máquina alterados são ativados com RESET.

75250 [Canal %1:] RCTR: Parâmetro de ferramenta incorreto no interpretador

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Na interpretação do bloco foram encontrados parâmetros de ferramenta incorretos

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os parâmetros de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75255 [Canal %1:] RCTR: Posição não pode ser alcançada no interpretador

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: No bloco de interpretação uma posição de impossível aproximação foi detectada:

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75260 [Canal %1:] RCTR: Bloco: %2, parâmetro de ferramenta incorreto durante processamento dos blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Na edição do bloco foram detectados parâmetros de ferramenta incorretos

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os parâmetros de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75263 [canal %1:] RCTR: Bloco: %2, chave fim de curso do eixo %3 %4 violada na preparação de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome do eixo
%4 = Direção

Definições: Na preparação do bloco foi detectado que a chave fim de curso de software de um eixo foi ultrapassada (violada)

Reação: NC Stop com o alarme no final do bloco.
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a posição de destino.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75265 [Canal %1:] RCTR: Bloco: %2, posição não pode ser alcançada durante processamento dos blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Na edição do bloco uma posição de impossível aproximação foi detectada:

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75270 [Canal %1:] RCTR: Parâmetro de ferramenta incorreto na interpolação

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Na interpolação, parâmetros de ferramenta incorretos foram detectados:

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir os parâmetros de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75273 [canal %1:] RCTR: Chave fim de curso de software do eixo %2 %3 violada com a transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Direção

Definições: Durante o deslocamento com transformação ativa em modo de operação JOG é detectada uma violação da chave fim de curso de software de um eixo.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Deslocamento em JOG no sentido contrário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75274 [Canal %1:] RCTR: Extrapolação de velocidade na proximidade do pólo, código de erro %2 valor anterior %3 novo valor %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Código de erro
%3 = Valor ant.
%4 = Valor novo

Definições: Durante o deslocamento com a transformação ativa, próximo ao pólo, principalmente em modo JOG, pode haver uma extrapolação de velocidade dos eixos de máquina envolvidos. Se ocorrer uma extrapolação de velocidade ou de aceleração em um eixo de origem da transformação (Máquina), então será disparado o alarme.
Código de erro:
0 : Salto de posição
1: Extrapolação de velocidade
2: Extrapolação de aceleração
Dependendo se o salto de posição, ocorre com excesso de velocidade ou de aceleração, o valor antigo e novo para posição, velocidade ou aceleração
são emitidos nos terceiro e quarto parâmetros.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reduzir a velocidade. Evitar o deslocamento em JOG na proximidade do pólo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75275 [Canal %1:] RCTR: Bloco %2, posição não pode ser alcançada durante interpolação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: No bloco de interpolação uma posição de impossível aproximação foi detectada:

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75500 [Canal %1:] HSLC: Erro de configuração ID=%2

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A função CC_FASTON ou CC_FASTON_CONT não pode ser executada, pois a seguinte configuração de MD não está correta:
ID=2: A função de sistema do NCK "Saída de came controlada por temporizador" (veja a descrição do funcionamento "Cames de software, sinais de chave fim de curso (N3)") é configurada simultaneamente com a função HSLC através do dado de máquina MD 10480 $MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK > 0. Visto que na NCU existe apenas um relógio de Hardware, pode ser utilizada apenas uma das duas funções.
ID=4: A programação do CC_FASTON e do CC_FASTON_CONT requer a memória interna de blocos:
Para a ativação do ciclo de compilação CCHSLC devem ser elevadas as entradas especificadas nos seguintes dados de máquina:
MD 28090 $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS em 1 elemento
MD 28100 $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM em 2 [kB]

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar as configurações de MD mencionadas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75501 [Canal %1:] HSLC: CC_FASTON_CONT com velocidade muito alta

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A saída de sinal de ativação relativa ao percurso, que foi ativada através de um comando de programa de peça CC_FASTON_CONT(PATH_DISTANCE_ON, PATH_DISTANCE_OFF),
não pode mais emitir corretamente todos os sinais de ativação na atual velocidade.
Causa:
No máximo podem ser emitido um flanco de ativação por ciclo IPO (veja o $MN_IPO_CYCLE_TIME). A velocidade de percurso é muito alta no momento, de modo que em um trecho do percurso PATH_DISTANCE_ON ou PATH_DISTANCE_OFF deve ser emitido mais do que uma mudança de flancos.
Exemplo:
IPO-Takt = 2ms (ciclo de controle de posição = 1ms)
PATH_DISTANCE_ON = 0.667
PATH_DISTANCE_OFF = 0.667
velocidade de percurso máxima sem perdas de flancos de ativação: 20000 mm/min
Se aparecer o alarme 75501, a função salta a emissão de dois flancos de ativação consecutivos. A posição dos demais flancos de ativação não é prejudicada com isso.
Atenção: Se durante a omissão de um sinal permanecer um nível High ou Low do sinal de ativação anterior, será apenas uma mera coincidência.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Prolongar os cursos de ativação programados no comando CC_FASTON_CONT
- Programar a velocidade de percurso ou reduzí-la pela chave Override
- Ajustar um ciclo IPO mais curto (somente fabricante de máquinas)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75600 [Canal %1:] RESU: configuração incorreta de dado de máquina. Erro no. %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Nos dados de máquina da função de rememorização foi detectado o seguinte erro durante a inicialização:
Erro nº = 4 : O dado de máquina $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS ou $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM muß deve ser aumentado.
Erro nº = 5 : A memória Heap disponível é insuficiente para ciclos de compilação. Adaptar os dados de máquina $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE, $MC_RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM e $MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM.
Erro nº = 6 : Os dads de máquina $MN_ASUP_START_MASK e $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL não foram definidos corretamente.
Erro nº = 11 : Os dados de máquina $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB[n], $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB[n] e $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB[n] não foram corretamente configurados para o RESU.
Erro nº = 13 : Com o Bit 2 = 0 do MD $MC_RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK especificou-se que o programa de retrocesso cc_resu.mpf seja armazenado na memória de programas de peça DRAM. Porém, não foi solicitada nenhuma memória de programas de peça DRAM através do MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE. Solução: Ou definir o MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE para um valor diferente de zero ou definir o Bit 2 do MD $MC_RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK igual a um.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o dado de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

75601 [Canal %1:] RESU: Bloco %2 com parâmetro inválido no CC_PREPRE()

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os parâmetros válidos na programação do CC_STOPRE(<arg>) são apenas os valores <arg> = -1 0 ou 1

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75604 [Canal %1:] RESU: Trajetória de retorno impossível, erro no. %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Não é possível o retorno do movimento; O seguinte erro foi detectado:
Erro No. = 1 : O bloco reverso de retorno do movimento é como um bloco programado cc_resu_ini.spf ou cc_resu_end.spf. Não é permitido programar nas sub rotinas cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf
Erro No. = 2 : Impossível de criar cc_resu.mpf; Memória DRAM é insuficiente.
Erro No. = 4 : A continuação do bloco selecionado provavelmente é um bloco do cc_resu_ini.spf ou cc_resu_end.spf programado com o número do bloco. Não é permitido programar números de blocos nas subrotinas cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf , pois já possuem um significado interno.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro = 1 ou 4: Retire todos números de blocos de cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf e suas subrotinas
Código de erro = 2: Determine um valor maior para o MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75605 [Canal %1:] RESU: erro interno, erro no. %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Com este alarme, o status de erro RESU-interno é mostrado, o qual juntamente com o número de erro transferido fornece a informação da causa e localização do erro.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se este alarme ocorrer, por favor, entre em contato com a SIEMENS, (HOT LINE)!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75606 [Canal %1:] RESU: contorno repassável foi diminuído

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A memória intermediária para procura de bloco está cheia. A capacidade de repasse teve de ser abreviada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Este alarme não produz efeito na usinagem. Se este alarme ocorrer com freqüência, a razão pode ser eliminada:
Ajuste MD $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE, $MC_RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM e $MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75607 [Canal %1:] RESU: resincronismo impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O ciclo compilado ativado pela procura de bloco foi concluído com um erro. Uma possível causa para este erro pode ser que o controle não esteja rodando no modo correto, p.ex.: JOG-AUTO ao invés de AUTO.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Comutar o modo de operação para AUTO e ativar o suporte ao repasse novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75608 [Canal %1:] RESU: limite de memória de NC atingida, RAM tipo %2

Definições: Um limite de memória foi alcançado na escrita do arquivo cc_resu.mpf .A possível área para trajetória de retorno é curta.
RAM type = 1: Arquivo cc_resu.mpf é criado na área armazenamento de memória (SRAM). Consequentemente a memória de armazenamento é preenchida. Se a área de armazenamento de memória é usada e o alarme 75608 com RAM tipo 1 é apresentado , o alarme de sistema 6500 será apresentado simultaneamente .
RAM tipo = 2: O limite de memória foi atingido na criação do arquivo cc_resu.mpf na memória dinâmica (DRAM memória de programa).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: RAM tipo = 1: Incremente tamanho do buffer de memória ($MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou o espaço disponível no buffer de memória, por exemplo descarregando programas não utilizados. Alternativamente o "ring buffer" pode ser decrementado via MD $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75609 [Canal %1:] RESU: POS eixo não permitido, eixo tipo %2, bloco no. %3

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Eixo tipo
%3 = Número de bloco

Definições: Um eixo geométrico é deslocado como eixo de posicionamento com o CC_PREPRE ativo. Esta programação não é permitida.

Reação:
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: De modo a movimentar um eixo geométrico como eixo de posicionamento, RESU precisa ser desligado temporariamente (com CC_PREPRE(0)) ou completamente. De modo a fazer um eixo interno mudar de eixo geométrico para eixo de posicionamento após movimentar, um bloco sem mov. precisa ser programado, se requerido: por exemplo X=IC(0).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75610 [Canal %1:] RESU: início de ciclo CN impossível atualmente

Definições: Enquanto RESU está ativo , o NC START não deve ser executado em certas situações .Se mesmo assim o NC START é confirmado , sua execução poderá ser bloqueada e o alarme 75610 será mostrado . Isso se aplica nas seguintes condições:
- No requerimento no trajeto de retorno : NC START é bloqueado quando a trajetória de retorno do programa cc_resu.mpf foi criado e selecionado .
- Após ter o pedido de continuação sob condição de NC STOP : Visto que uma procura de blocos interna ou a Asup cc_resu_bs_asup.spf está sendo executada.

Reação:
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Espere completar o procedimento interno atual. Após isso apague o alarme com INÍCIO DE CICLO CN e continue

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

75651 [Canal %1:] PROT: Configuração incorreta nº %2

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições:
Configuração inválida da proteção de colisão do eixo PROT
Significado dos números dos erros indicados:
1:Os eixos de um par não são do mesmo tipo de eixo (eixo linear/rotativo)
2:Um par de eixo selecionado inclui um eixo não ativado em nenhum canal
8:Na atribuição $MN_CC_PROTECT_PAIRS[n] somente um eixo foi inserido
16:MD $MN_CC_PROTECT_SAFE_DIR[n] ou $MN_CC_PROTECT_OFFSET[n] foi modificado no monitoramento de colisão ativa
32:A diferença atual de posição entre os eixos a serem monitorados é menor do que a janela de monitoramento $MN_CC_PROTECT_WINDOW[n]
64: O eixo é determinado para o canal em que PROT não está ativado
128: Problema relacionado ao acesso de dados da máquina (erro interno)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ainda falta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75652 [canal %1:] PROT: Erro de acesso ao arquivo Trace nº %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Arquivo Trace, erro de acesso

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Fechar o arquivo Trace aberto ou liberar espaço na memória

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75653 [Canal %1:] PROT: Proteção contra colisão parou o eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: A função da proteção de eixo contra colisão PROT detectou um risco de colisão e parou os eixos críticos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Afastar eixos em JOG. Se necessário, alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

Alarmes HMI

4

120200 Supressão da imagem do processo

Definições: O comando está sobrecarregado devido à execução de um programa de peças de forma a que ele não está em condições de manter atuais todos os valores exibidos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparecerá automaticamente com a eliminação da situação de sobrecarga.
Casso este alarme ocorra repetidamente, o técnico que coloca a máquina em funcionamento tem que tomar medidas correspondentes (p.ex. reduzir a velocidade de ciclo IPO).

Continuação do programa: Interno

120400 Os ajustes dos links acíclicos com o acionamento ainda não estão efetivos.%nDesligue/ligue o HMI !

Definições: Um arquivo transferido do/para o acionamento falhou, devido ao fato de que os ajustes dos links acíclicos com o acionamento apenas é ativado com a reinicialização da HMI.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligue/ligue o HMI e repita o processo de acordo com o alarme.

Continuação do programa: Interno

120401 SINAMICS: Alteração para o parâmetro %1, valor %2, área %3: %4s timeout!

Parâmetros: %1 = Número do parâmetro, no qual o valor deve ser escrito.
%2 = Valor a ser escrito.
%3 = Área (Classe do drive object, para o qual a escrita foi endereçada).
%4 = Tempo decorrido sem a confirmação da escrita pelo acionamento.

Definições: A escrita de um parâmetro do SINAMICS não foi confirmada dentro dos 10 segundos pelo acionamento.
Caso a escrita não seja confirmada dentro dos 10 segundos, o alarme irá disparar novamente.
O período de escrita para a confirmação das alterações é no máximo 130 segundos, p. ex. caso o timeout especificado nos alarmes seja 130 segundos, é considerado que ocorreu alguma falha na escrita. Por outro lado, pode ser considerado que a escrita de dados foi realizada com sucesso apesar do timeout.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso o tempo decorrido especificado no alarme for menor que 130 segundos, confirme o alarme, caso contrário desligue/ligue o comando, acionamento e HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.

Continuação do programa: Interno

120402 Nó%1.Escravo%2: %3: Comissionamento inicial do SINAMICS requerido!

Parâmetros: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço do escravo
%3 = Nome do acionamento afetado.

Definições: O número do nó do acionamento com o número do nó do endereço do escravo especificado no alarme estão em estado de "Comissionamento inicial".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Realizar o comissionamento inicial para o acionamento afetado.
Para isto, abra a tela no HMI 'Comissionamento Inicial > Sistema de acionamento > Acionamento, e selecione o acionamento afetado, e siga as instruções do HMI.

Continuação do programa: Interno

120403 Nó%1.Escravo%2: %3: Verificar/reconhecer topologia!

Parâmetros: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço do escravo
%3 = Nome do acionamento afetado.

Definições: O dispositivo de drive com o número de bus e endereço slave especificado no alarme detectou uma divergência ilegal entre a topologia de referência e a topologia atual durante a partida na verificação da topologia do DRIVE-CLiQ.
Por este motivo, o drive foi interrompido durante a partida no estado 'Erro de Topologia'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Verifique a topologia atual e possivelmente a altere de acordo com a topologia de referência.
- Verifique os cabos do DRIVE-CLiQ, se estão quebrados ou com problemas de contato.
- Teste os componentes DRIVE-CLiQ para funcionamento operacional.
Nota:
Em 'Setup > Drive system > Drive devices > Topology', o HMI oferece um diagnóstico adequado (por exemplo comparação de valor atual/referência).

Continuação do programa: Interno

120404 Falha no ajuste o link acíclico %1.%nDesligue/ligue, acionamento e HMI.

Parâmetros: %1 = Nome da conexão

Definições: Ajustar um link acíclico com o acionamento para transferência de/para este acionamento falhou.
O arquivo não pode ser transferido de/para o acionamento.
O acionamento afetado tem o número do nó de endereço do escravo especificado no nome do link: /DRIVE_<Bus number>_<Slave address>.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Executar as seguintes medições na sequência especificada até que o processo conduzido pelo alarme possa ser repetido com sucesso:
1. Ligue/desligue o comando, acionamentos e HMI, e então repetir o processo de acordo com o alarme.
2. Carregar configurações PROFIBUS (HW Config.) com o mesmo PLC e CP-Subnet-ID no PLC e CP, ligue/desligue o comando e a HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
3. Retornar aos ajustes de fabrica do acionamento afetado, desligue/ligue o comando, acionamentos e HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
4. Entrar em contato com Siemens AG, Setor Indústria, I DT MC, Hotline (Tel/Fax: vide Alarme 1000) a respeito do texto de erro.

Continuação do programa: Interno

120405 SINAMICS: Atualização de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ em andamento!%nFavor aguardar até que a atualização de firmware seja concluída!

Definições: A atualização do firmware está sendo feita por pelo menos um componente DRIVE-CLiQ.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma exigência.
Favor aguardar até que a atualização de firmware seja concluída.
A conclusão da atualização de firmware é sinalizada pelo alarme 120406.

Continuação do programa: Interno

120406 SINAMICS: Atualização de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ concluída! %nDesligar e ligar o sistema de acionamento!

Definições: Atualização de firmware de todos os componentes DRIVE-CLiQ concluída.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligue/ligue o sistema de acionamento incluindo todos os componentes DRIVE-CLiQ.

Continuação do programa: Interno

120407 SINAMICS: Leitura para parâmetro %1, área %2: %3 s timeout!

Parâmetros:
%1 = Número de parâmetros os quais os valores foram lidos.
%2 = Área (Classe do drive object, para o qual a escrita foi endereçada).
%3 = Tempo requerido para ler o parâmetro.

Definições: A leitura dos parâmetros SINAMICS está muito lenta. Podendo tornar a operação do HMI conectado significativamente lenta.

Reação: Visualização de alarme.

Correção:
1. Reconhecimento do alarme.
2. Verificar a carga do acionamento: O valor de tempo de carga da CPU no parâmetro r9976 para a Control Unit correspondente deve ser menor que 80%.
3. Anote a descrição do erro e entre em contato com Siemens AG, Industry Sector, I DT MC, hotline (tel/fax: vide alarme 1000).

Continuação do programa: Interno

149000 A execução do Job falhou

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149001 Nenhum roteiro de Boot disponível

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149002 Falha durante a execução do roteiro

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149005 Um Job não pôde ser buscado do servidor.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149006 O Job buscado do servidor não contém nenhum dado.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149007 O certificado do servidor expirou ou o ajuste de horário e data do computador não está correto.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149008 O acesso à configuração ePS falhou devido a motivos indefinidos.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149009 A configuração ePS não pôde ser inicializada.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149010 A identidade de máquina ePS não pôde ser inicializada.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149200 O roteiro de Boot não recebeu nenhum ID de roteiro de Service válido do servidor ePS.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149201 O roteiro de Boot não recebeu nenhum roteiro de Service do servidor ePS.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149202 O roteiro de Boot não pôde iniciar o roteiro de Service.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149203 O roteiro de Boot não pôde iniciar o roteiro de Service de transferência de dados.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149305 Monitoramento de PLC cancelado durante o acesso ao controlador.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149306 O monitoramento de PLC falhou durante a geração do objeto DataAccess ou existe um erro da Hotlink.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149307 Monitoramento de PLC cancelado durante o timeout no RESET inicial.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149308 Monitoramento de PLC cancelado através de Trigger com falha.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149310 Monitoramento de NC cancelado por causa de um erro de acesso ao controlador.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149311 O monitoramento de NC falhou durante a geração do objeto DataAccess.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149315 DataUpload do PLC falhou durante a geração do DataAccess Objekt.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149316 DataUpload do PLC cancelado devido à falta de parâmetros.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149317 DataUpload do PLC cancelado, visto que o Timer não pôde ser iniciado.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149320 Monitoramento de NC cancelado, pois a geração dos objetos DataAccess falhou.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149321 Monitoramento de NC cancelado por falta de parâmetros.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149322 Monitoramento de NC cancelado, pois o Timer não pôde ser iniciado.

Definições: -

Correção: -

Continuação do programa: Interno

149500 É necessário reinicializar a HMI para concluir a instalação da aplicação.

Definições: Nenhuma.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Interno

150000 Auto Servo Tuning foi desligado inesperadamente durante sua operação.%nÉ necessário restaurar os dados emitidos na última otimização.

Definições: O alarme indica que existe um ponto de restauração.
O ponto de restauração permanece congelado em uma plataforma, caso AST seja desligado inesperadamente (por exemplo, em caso de falha de alimentação, falha de comunicação etc.).
A restauração do ponto de restauração ajusta os dados de máquina para os valores anteriores da otimização. Isto garante que a máquina esteja em um estado consistente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A restauração de dados deve ser executada do aplicativo Auto Servo Tuning na área de configuração do HMI.

Continuação do programa: Interno

150100 Adaptação de níveis de acesso de softkey ativa

Definições: O alarme sinaliza que o modo de colocação em funcionamento foi ativado para softkeys.
Neste modo, o nível de acesso da softkey pode ser redefinido através de um CLiQue à direita de uma softkey.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme some automaticamente assim que o modo de colocação em funcionamento para softkeys estiver encerrado.

Continuação do programa: Interno

150201 A comunicação com %1 falhou

Parâmetros: %1 = Source-URL do respectivo componente

Definições: No painel de comando o NC e o PLC estão ligados através de um barramento de comunicação.
O alarme aparece quando a comunicação com estes componentes estiver interrompida.
Em relação a este alarme, todos valores exibidos relacionados com o NC/PLC serão inválidos.
As falhas deste tipo são normais durante a inicialização dos comandos (p. ex. após um reset).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração
incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Continuação do programa: Interno

150202 Esperar pela comunicação com %1

Parâmetros: %1 = Source-URL do respectivo componente

Definições: No painel de comando o NC e o PLC estão ligados através de um barramento de comunicação.
O alarme aparece quando o MMC é inicializado pela primeira vez e a inicialização do NC/PLC não estiver concluída, ou a comunicação com estes componentes estiver interrompida.
Em relação a este alarme, todos valores exibidos relacionados com o NC/PLC serão inválidos.
As falhas deste tipo são normais durante a inicialização dos comandos (p. ex. após um reset).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Continuação do programa: Interno

150204 ----- Partida do registro de alarmes -----

Definições: O alarme mostra a partida e a reinicialização do registro de alarmes no protocolo de alarmes.
Se o protocolo de alarmes for configurado para ser gravado no sistema de arquivos, então a cada reinicialização será gravado um novo alarme no protocolo. Com isso o alarme separa os diversos intervalos de tempo em que o registro de alarmes estava ativo.
Os carimbos de tempo de chegada e de saída são idênticos e correspondem ao momento da inicialização/ reinicialização do registro de alarmes.
O alarme somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme não pode e não deve ser deletado, visto que ele somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Continuação do programa: Interno

150205 %1 %2

Definições: O alarme mostra os erros encontrados pelo alarme e um servidor de eventos.
O alarme é utilizado universalmente: isso significa que o texto atual aparece nos parâmetros de %1 e %2 e sempre em inglês;
O alarme é visível somente no log do alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme é apagado imediatamente após a configuração e, portanto, somente o log do alarme estará visível.

Continuação do programa: Interno

150206 %1 %2

Definições: O alarme mostra os erros encontrados pelo adaptador do alarme e no servidor de evento.
O alarme é utilizado universalmente: isso significa que o texto atual aparece nos parâmetros %1 e %2 e sempre em inglês.
O alarme é visível somente no log do alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme é apagado imediatamente após a configuração e, portanto, somente o log do alarme estará visível.

Continuação do programa: Interno

150300 %1 está ativo

Definições: O alarme sinaliza que foi alcançado um estado de energia definido.
Os estados de energia podem ser configurados durante a colocação em funcionamento através da tela de HMI.
As telas de HMI podem ser acessadas através do shortcut "Ctrl+E"

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme some automaticamente assim que o estado de energia alcançado terminar.

Continuação do programa: Interno

150400 O cartão CF do sistema está quase cheio.

Definições: O alarme sinaliza que o cartão CF do sistema está quase cheio.
Favor apagar os programas que não são mais necessários no drive local e/ou os dados do cartão CF do sistema.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

Alarmes SINAMICS

5

Product: ALL_840, Version: 4502400, Language: ptb
Objects: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

201000 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Avaliar falha na memória (r0945).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar o Hotline.
- Substituir a Control Unit.

201001 <Local>Exceção FloatingPoint

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu uma exceção em uma operação com o tipo de dado FloatingPoint.
O erro pode ser provocado pelo sistema básico ou por uma aplicação OA (p. ex. FBLOCKS, DCC).
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota:
Outras informações sobre esta falha podem ser consultadas no r9999.
r9999[0]: Número de falha
r9999[1]: Contador de programas no momento em que ocorreu a exceção.
r9999[2]: Causa para a exceção no FloatingPoint.
Bit 0 = 1: Operação inválida
Bit 1 = 1: Divisão por zero
Bit 2 = 1: Overflow
Bit 3 = 1: Underflow
Bit 4 = 1: Resultado impreciso

Correção:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Controlar a configuração e os sinais dos módulos no FBLOCKS.
- Controlar a configuração e os sinais dos planos no DCC.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.

201002 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201003 <Local>Atraso de reconhecimento no acesso à memória

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Acesso a uma área da memória que não retorna nenhum "READY".
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Contatar a Hotline.

201004 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Ler parâmetro de diagnóstico (r9999).
- Contatar a Hotline.
Veja também: r9999

201005 <Local>Download do firmware para componente DRIVE-CLiQ não obteve sucesso

Valor de mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Não é possível fazer download do firmware para um componente DRIVE-CLiQ.
Falha (r0949, representação hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = número componente, xxxx = causa da falha
xxxx = 000B hex = 11 dec:
Componente DRIVE-CLiQ detectou um erro checksum.
xxxx = 000F hex = 15 dec:
O componente DRIVE-CLiQ não aceita conteúdo do firmware.

xxxx = 0012 hex = 18 dec:
Versão de firmware é muito antiga e não é aceita pelo componente.
xxxx = 0013 hex = 19 dec:
Versão de firmware não é adequada para a versão do hardware do componente.
xxxx = 0065 hex = 101 dec:
Após várias tentativas de comunicação, sem resposta do componente DRIVE-CLiQ.
xxxx = 008B hex = 139 dec:
Inicialmente, um novo boot loader é carregado (deve ser repetido após POWER ON).
xxxx = 008C hex = 140 dec:
O firmware do componente DRIVE-CLiQ não está disponível no cartão de memória.
xxxx = 008D hex = 141 dec:
Foi sinalizado um tamanho do arquivo de firmware inconsistente. O download do firmware foi causado por uma perda de conexão do firmware. Isto pode ocorrer durante o download /reset do projeto, por exemplo, no caso de haver Control Unit com SINAMICS integrado.
xxxx = 008F hex = 143 dec:
O componente não foi alterado para o modo de download de firmware. Não foi possível apagar o firmware existente.
xxxx = 0090 hex = 144 dec:
Quando foi feito download da verificação do firmware (checksum), foi detectado falha no componente. É possível que o arquivo no cartão de memória esteja com defeito.
xxxx = 0091 hex = 145 dec:
Verificação do firmware carregado (checksum) não foi finalizada pelo componente no tempo apropriado.
xxxx = 009C hex = 156 dec:
Componente com o número especificado não está disponível (p7828).
xxxx = Valores adicionais:
Apenas para diagnóstico Siemens.

Correção: - Verificar o número de componente selecionado (p7828).
- Verificar a conexão DRIVE-CLiQ.
- Salvar o arquivo de firmware adequado para download no diretório "/siemens/sinamics/code/sac/".
- Utilizar um componente com a versão de hardware adequada
- Após POWER ON tenha sido feito pelo componente DRIVE-CLiQ, faça download do firmware novamente.
Dependendo do p7826, será feito download do firmware automaticamente.

201006 <Local>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ necessária

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A atualização do Firmware de um componente DRIVE-CLiQ é necessária, pois no componente não existe um Firmware ou versão de Firmware adequado para a operação com a Control Unit.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.
Correção: Atualização de Firmware com o software de colocação em funcionamento:
No navegador de projetos, em "Configuração" do respectivo dispositivo de drive, pode-se ler a versão do Firmware de todos componentes na página "Vista geral das versões" e ser realizada uma atualização do Firmware.
Atualização de Firmware através de parâmetros:
- Incorporar o número de componente do valor de alarme e registrar no p7828.
- Iniciar download de Firmware com p7829 = 1.

201007 <Local>POWER ON no componente DRIVE-CLiQ necessário

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: É necessário um novo POWER ON de um componente DRIVE-CLiQ (p. ex. por causa de uma atualização do Firmware).
Valor de alerta (r2124, interpretar como decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.
Nota:
Com o número de componente = 1 é necessário um POWER ON da Control Unit.

Correção: - Switch off the power supply of the specified DRIVE-CLiQ component and switch it on again.
- For SINUMERIK, auto commissioning is prevented. In this case, a POWER ON is required for all components and the auto commissioning must be restarted.

201009 <Local>Control Unit: Sobretemperatura do módulo de controle

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura (r0037[0]) no módulo de controle (Control Unit) excedeu o valor limite estabelecido.
Correção: - Verificar a entrada de ar da Control Unit.
- Verificar o ventilador da Control Unit
Nota:
O alarme desaparece automaticamente quando voltar a um valor abaixo do valor limite.

201010 <Local>Tipo de drive desconhecido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An unknown drive type was found.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Drive object number (refer to p0101, p0107).
Correção: - Substituir o Power Module.
- Fazer um POWER ON (desligar e ligar) para todos os componentes.
- Atualizar o firmware para uma versão mais atual.
- Entrar em contato com o Hotline.

201011 <Local>Download cancelado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The project download was interrupted.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The user prematurely interrupted the project download.
2: The communication cable was interrupted (e.g. cable breakage, cable withdrawn).
3: The project download was prematurely ended by the commissioning software (e.g. STARTER, SCOUT).
100: Different versions between the firmware version and project files which were loaded by loading into the file system "Download from card".
Note:
The response to an interrupted download is the state "first commissioning".

Correção: - check the communication cable.
- download the project again.
- boot from previously saved files (power-down/power-up or p0976).
- when loading into the file system (download from card), use the matching version.

201012 <Local>Erro de conversão do projeto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: When converting the project of an older firmware version, an error occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number of the parameter causing the error.
For fault value = 600, the following applies:
The temperature evaluation is no longer assigned to the power unit but to the encoder evaluation.
Notice:
Monitoring of the motor temperature is no longer ensured.
Correção: Verificar o parâmetro informado no valor de falha e corrigir a configuração de acordo.
Para o valor de falha = 600:
O parâmetro p0600 deve ser configurado para os valores 1, 2 ou 3 de acordo com a associação da interpretação interna do encoder com a interface do encoder.
O valor 1 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 1 através do p0187.
O valor 2 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 2 através do p0188.
O valor 3 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 3 através do p0189.
- Eventualmente a interpretação interna do encoder deve ser associada com uma interface de encoder correspondente através dos parâmetros p0187, p0188 e p0189.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente, se necessário.

201013 <Local>CU: Duração de operação do ventilador alcançada ou excedida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The maximum operating time of the fan in the Control Unit has either been reached or exceeded.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
0: The maximum fan operating time is 500 hours.
1: The maximum fan operating time has been exceeded (50.000 hours).
Correção: Substituir o ventilador da Control Unit e resetar o contador de horas de operação para 0 (p3961 = 0).

201015 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201016 <Local>Trocado o Firmware.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: At least one firmware file in the directory was illegally changed on the non-volatile memory (memory card/device memory) with respect to the version when shipped from the factory.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
0: Checksum of one file is incorrect.
1: File missing.
2: Too many files.
3: Incorrect firmware version.
4: Incorrect checksum of the back-up file.
Correção: For the non-volatile memory for the firmware (memory card/device memory), restore the delivery condition.
Note:
The file involved can be read out using parameter r9925.
The status of the firmware check is displayed using r9926.
Veja também: r9925, r9926

201017 <Local>Listas de componentes alteradas

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No diretório /SIEMENS/SINAMICS/DATA ou no diretório /ADDON/SINAMICS/DATA do cartão de memória existe um arquivo fornecido de fábrica que não deve ser alterado. Neste diretório não é permitida nenhuma alteração.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
zyx dec: x = Problema, y = Diretório, z = Nome do arquivo
x = 1: Arquivo inexistente.
x = 2: A versão de Firmware não é compatível com a versão de software.
x = 3: O checksum do arquivo não confere.
y = 0: Diretório /SIEMENS/SINAMICS/DATA/
y = 1: Diretório /ADDON/SINAMICS/DATA/
z = 0: Arquivo MOTARM.ACX
z = 1: Arquivo MOTSRM.ACX
z = 2: Arquivo MOTSLM.ACX
z = 3: Arquivo ENCDATA.ACX
z = 4: Arquivo FILTDATA.ACX
z = 5: Datei BRKDATA.ACX
z = 6: Arquivo DAT_BEAR.ACX
z = 7: Arquivo CFG_BEAR.ACX
z = 8: Arquivo ENC_GEAR.ACX
Correção: Restabelecer para o arquivo afetado no cartão de memória a condição original como fornecida de fábrica.

201020 <Local>Writing to RAM disk unsuccessful

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A write access to the internal RAM disk was unsuccessful.
Correção: Adapt the file size for the system logbook to the internal RAM disk (p9930).
Veja também: p9930

201023 <Local>Parada de execução do programa. (interno)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An internal software timeout has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201030 <Local>Falha no sinal de vida no comando mestre

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Vector: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Com o comando PC mestre ativo não foi recebido nenhum sinal de vida durante o período de monitoração.
O comando mestre foi novamente retornado para a interconexão BICO ativa.
Correção: Aumentar o tempo de monitoração no PC ou, se necessário, desativar a monitoração totalmente.
Com o software de colocação em funcionamento o tempo de monitoração é configurado da seguinte forma:
<Acionamento> -> Colocação em funcionamento -> Painel de comando -> Botão "Buscar comando mestre" ->
Aparece uma janela onde se ajusta o tempo de monitoração em milissegundos.
Atenção:
O tempo de monitoração deve ser ajustado o menor possível. Um tempo de monitoração alto significa uma reação tardia em uma falha de comunicação!

201031 <Local>Falha de sinal de funcionamento para AOP OFF in REMOTE

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Vector: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Com o "OFF in REMOTE" no modo ativo, nenhum sinal de funcionamento foi recebido dentro de 3 segundos.
Correção: - Confira a conexão do cabo de dados na interface serial para a Control Unit (CU) e painel de operação.
- Confira o cabo de dados entre a Control Unit (CU) e o painel de operação.

201032 <Local>ACX: all parameters must be saved

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The parameters of an individual drive object were saved (p0971 = 1), although there is still no backup of all drive system parameters.
The saved object-specific parameters are not loaded the next time that the system powers up.
For the system to successfully power up, all of the parameters must have been completely backed up.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Veja também: p0971
Correção: Save all parameters (p0977 = 1 or "copy RAM to ROM").
Veja também: p0977

201033 <Local>Comutação de unidades: Valor de parâmetro de referência inválido

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para uma comutação de unidades na respectiva apresentação nenhum parâmetro necessário de referência poderá ser igual a 0.0.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro de referência, cujo valor é 0.0.
Veja também: p0349, p0505, p0595
Correção: Definir o valor do parâmetro de referência diferente de 0.0.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <Local>Comutação de unidades: Cálculo dos valores de parâm. falhou após a alteração do valor de referência

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A alteração de um parâmetro de referência fez com que em um parâmetro envolvido do valor ajustado na apresentação não pudesse ser recalculado. A alteração foi descartada e o valor de parâmetro original restabelecido.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro cujo valor não pôde ser recalculado.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Correção: Selecionar o valor do parâmetro de referência de modo que o parâmetro envolvido da apresentação possa ser calculado.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201035 <Local>ACX: Parameter back-up file corrupted

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When the Control Unit is booted, no complete data set was found from the parameter back-up files. The last time that the parameterization was saved, it was not completely carried out.
It is possible that the backup was interrupted by switching off or withdrawing the memory card.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa = 01 hex:
Power up was realized without data backup. The drive is in the factory setting.
aa = 02 hex:
The last available backup data record was loaded. The parameterization must be checked. It is recommended that the parameterization is downloaded again.
dd, cc, bb:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Veja também: p0971, p0977

Correção: - Download the project again with the commissioning software.
- save all parameters (p0977 = 1 or "copy RAM to ROM").
Veja também: p0977

201036 <Local>ACX: Falta o arquivo de back-up dos parâmetros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: When downloading the device parameterization, a parameter back-up file PSxxxyyy.ACX associated with a drive object cannot be found.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Byte 1: yyy in the file name PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> consistency back-up file
yyy = 001 ... 062 --> drive object number
yyy = 099 --> PROFIBUS parameter back-up file
Byte 2, 3, 4:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: Se você salvou o dado de projeto usando o programa de comissionamento, considere um novo download para o seu projeto. Salve usando a função "Copy RAM to ROM" ou com p0977 = 1 então todos os arquivos de parâmetros são inteiramente escritos para uma memória não volátil.
Se você não salvou os dados do projeto, então é preciso refazer um primeiro comissionamento do sistema novamente.

201038 <Local>ACX: O carregamento do arquivo de backup de parâmetros falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: An error has occurred when downloading PSxxxyyy.ACX or PTxxxyyy.ACX files from the non-volatile memory.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Byte 1: yyy in the file name PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> consistency back-up file
yyy = 001 ... 062 --> drive object number
yyy = 099 --> PROFIBUS parameter back-up file
Byte 2:
255: Incorrect drive object type.
254: Topology comparison unsuccessful -> drive object type was not able to be identified.

Reasons could be:
- Incorrect component type in the actual topology
- Component does not exist in the actual topology.
- Component not active.
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Byte 4, 3:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - If you have saved the project data using the commissioning software, download the project again. Save using the function "Copy RAM to ROM" or with p0977 = 1 so that all of the parameter files are again completely written to the non-volatile memory.
- replace the memory card or Control Unit.
Re byte 2 = 255:
- Correct the drive object type (see p0107).

201039 <Local>ACX: A gravação do arquivo de back-up de parâmetros falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Writing to at least one parameter back-up file PSxxxyyy.*** in the non-volatile memory was unsuccessful.
- In the directory /USER/SINAMICS/DATA/ at least one parameter back-up file PSxxxyyy.*** has the "read only" file attribute and cannot be overwritten.
- There is not sufficient free memory space available.
- The non-volatile memory is defective and cannot be written to.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
dcba hex
a = yyy in the file names PSxxxyyy.***
a = 000 --> consistency back-up file
a = 001 ... 062 --> drive object number
a = 070 --> FEPROM.BIN
a = 080 --> DEL4BOOT.TXT
a = 099 --> PROFIBUS parameter back-up file
b = xxx in the file names PSxxxyyy.***
b = 000 --> data save started with p0977 = 1 or p0971 = 1
b = 010 --> data save started with p0977 = 10
b = 011 --> data save started with p0977 = 11
b = 012 --> data save started with p0977 = 12
d, c:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - confira o atributo de arquivo dos arquivos (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) e, se preciso for, altere de "read only" para "writeable".
- Checar o espaço livre na memória não volátil. Aproximadamente 80Kbyte de espaço livre de memória é requerido para todo Drive Object do sistema.
- Substitua o cartão de memória ou a Control Unit.

201040 <Local>É necessário salvar parâmetros e POWER ON

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A parameter was changed in the drive system which means that it is necessary to save the parameters and re-boot.

Correção: - save the parameters (p0971/p0977).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
Then:
- upload the drive unit (commissioning software).

201040 <Local>É necessário salvar parâmetros e POWER ON

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A parameter was changed in the drive system which means that it is necessary to save the parameters and re-boot.
Examples:
- p1810.2 (wobulation of the pulse frequency) and p1802 (edge modulation)
- p1750.5 (cl.-loop control mode PESM up to f=0Hz with HF signal injection)

Correção: - save the parameters (p0971/p0977).
- carry out a POWER ON for all components (switch-on the Control Unit with or after the power units).
When changing p1750.5 or p1810.2 for edge modulation, a warm restart is sufficient (p0009 = 30, p0976 = 3).
Then:
- upload the drive unit (commissioning software).

201041 <Local>É necessário salvar os parâmetros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Defective or missing files were detected on the memory card when booting.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Source file cannot be opened.
2: Source file cannot be read.
3: Target directory cannot be set up.
4. Target file cannot be set up/opened.
5. Target file cannot be written to.
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Salvamento dos parâmetros.
- Carregar novamente o projeto no Drive Unit.
- Atualização de Firmware.
- Se necessário, substituir a Control Unit e/ou o cartão CompactFlash.

201042 <Local>Erro de parâmetro durante download de projeto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1, Índice: %2, causa da falha: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa:

An error was detected when downloading a project using the commissioning software (e.g. incorrect parameter value).
For the specified parameter, it was detected that dynamic limits were exceeded that may possibly depend on other parameters.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
ccbbaaaa hex
aaaa = Parameter
bb = Index
cc = fault cause
0: Parameter number illegal.
1: Parameter value cannot be changed.
2: Lower or upper value limit exceeded.
3: Sub-index incorrect.
4: No array, no sub-index.
5: Data type incorrect.
6: Setting not permitted (only resetting).
7: Descriptive element cannot be changed.
9: Descriptive data not available.
11: No master control.
15: No text array available.
17: Task cannot be executed due to operating state.
20: Illegal value.
21: Response too long.
22: Parameter address illegal.
23: Format illegal.
24: Number of values not consistent.
25: Drive object does not exist.
101: Presently de-activated.
104: Illegal value.
107: Write access not permitted when controller enabled.
108: Unit unknown.
109: Write access only in the commissioning state, encoder (p0010 = 4).
110: Write access only in the commissioning state, motor (p0010 = 3).
111: Write access only in the commissioning state, power unit (p0010 = 2).
112: Write access only in the quick commissioning mode (p0010 = 1).
113: Write access only in the ready mode (p0010 = 0).
114: Write access only in the commissioning state, parameter reset (p0010 = 30).
115: Write access only in the Safety Integrated commissioning state (p0010 = 95).
116: Write access only in the commissioning state, technological application/units (p0010 = 5).
117: Write access only in the commissioning state (p0010 not equal to 0).
118: Write access only in the commissioning state, download (p0010 = 29).
119: Parameter may not be written in download.
120: Write access only in the commissioning state, drive basic configuration (device: p0009 = 3).
121: Write access only in the commissioning state, define drive type (device: p0009 = 2).
122: Write access only in the commissioning state, data set basic configuration (device: p0009 = 4).
123: Write access only in the commissioning state, device configuration (device: p0009 = 1).
124: Write access only in the commissioning state, device download (device: p0009 = 29).
125: Write access only in the commissioning state, device parameter reset (device: p0009 = 30).
126: Write access only in the commissioning state, device ready (device: p0009 = 0).
127: Write access only in the commissioning state, device (device: p0009 not equal to 0).
129: Parameter may not be written in download.
130: Transfer of the master control is inhibited via binector input p0806.
131: Required BICO interconnection not possible because BICO output does not supply floating value
132: Free BICO interconnection inhibited via p0922.
133: Access method not defined.
200: Below the valid values.
201: Above the valid values.
202: Cannot be accessed from the Basic Operator Panel (BOP).
203: Cannot be read from the Basic Operator Panel (BOP).
204: Write access not permitted.

Correção:

- Registrar o valor correto no parâmetro indicado.
- Definir o parâmetro que restringe os limites do parâmetro indicado.

201043 <Local>Erro grave durante download de projeto

Valor de mensagem: Causa da falha: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF2 (OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A fatal error was detected when downloading a project using the commissioning software.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Device status cannot be changed to Device Download (drive object ON?).
2: Incorrect drive object number.
3: A drive object that has already been deleted is deleted again.
4: Deleting of a drive object that has already been registered for generation.
5: Deleting a drive object that does not exist.
6: Generating an undeleted drive object that already existed.
7: Regenerating a drive object already registered for generation.
8: Maximum number of drive objects that can be generated exceeded.
9: Error while generating a device drive object.
10: Error while generating target topology parameters (p9902 and p9903).
11: Error while generating a drive object (global component).
12: Error while generating a drive object (drive component).
13: Unknown drive object type.
14: Drive status cannot be changed to "ready for operation" (r0947 and r0949).
15: Drive status cannot be changed to drive download.
16: Device status cannot be changed to "ready for operation".
17: It is not possible to download the topology. The component wiring should be checked, taking into account the various messages/signals.
18: A new download is only possible if the factory settings are restored for the drive unit.
19: The slot for the option module has been configured several times (e.g. CAN and COMM BOARD)
20: The configuration is inconsistent (e.g. CAN for Control Unit, however no CAN configured for drive objects A_INF, SERVO or VECTOR).
21: Error when accepting the download parameters.
22: Software-internal download error.
Additional values: only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - use the current version of the commissioning software.
- modify the offline project and carry out a new download (e.g. compare the number of drive objects, motor, encoder, power unit in the offline project and at the drive).
- change the drive state (is a drive rotating or is there a message/signal?).
- carefully note any other messages/signals and remove their cause.
- boot from previously saved files (power-down/power-up or p0976).

201044 <Local>CU: Mensagem escrita incorretamente.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Um erro foi detectado quando carregava a descrição dos dados salvos na memória não volátil.

Correção: Substituir a memória ou Control Unit.

201045 <Local>CU: Dados de configuração inválido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: An error was detected when evaluating the parameter files PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX, or CCxxxyyy.ACX saved in the non-volatile memory. Because of this, under certain circumstances, several of the saved parameter values were not able to be accepted. Also see r9406 up to r9408.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Check the parameters displayed in r9406 up to r9408, and correct these if required.
- Restore the factory setting using (p0976 = 1) and re-load the project into the drive unit.
Then save the parameterization in STARTER using the "Copy RAM to ROM" function or with p0977 = 1. This overwrites the incorrect parameter files in the non-volatile memory – and the alarm is withdrawn.

201049 <Local>CU: Não é possível de escrever no arquivo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A gravação em um arquivo protegido contra gravação não é possível (PSxxxxxx.acx). O pedido de gravação foi cancelado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Núm. de drive object.

Correção: Verificar se o atributo "write protected" tenha sido habilitado para os arquivos na memória não volátil em .../USER/SINAMICS/DATA/...
Quando necessário, remover a proteção de escrita e salvar novamente (ex: ajustar p0977 para 1).

201050 <Local>Cartão de memória e o dispositivo incompatíveis

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O cartão de memória e o tipo de dispositivo são incompatíveis entre si (p. ex. um cartão de memória para SINAMICS S está conectado no SINAMICS G).

Correção: - Inserir cartão de memória compatível.
- Utilizar Control Unit ou módulo de potência compatível.

201054 <Local>CU: Limite de sistema excedido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: At least one system overload has been identified.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Computing time load too high (r9976[1]).
5: Peak load too high (r9976[5]).
Veja também: r9976

Correção: Para o valor de falha = 1, 5:
- Reduzir a carga de tempo de processamento do acionamento (r9976[1] e r9976[5]) para abaixo de 100 %.

- Verificar os tempos de amostragem e corrigir de acordo (p0115, p0799, p4099).
- Desativar módulos de função.
- Desativar drive objects.
- Retirar drive objects da topologia nominal.
- Observar as regras de topologia do DRIVE-CLiQ e, se necessário, alterar a topologia DRIVE-CLiQ.
Com o emprego do Drive Control Chart (DCC) e de blocos de função livres (FBLOCKS) aplica-se o seguinte:
- A carga de tempo de processamento dos diversos grupos de execução em um drive object pode ser interpretada no r21005 (DCC) e no r20005 (FBLOCKS).
- Se necessário, alterar a associação do grupo de execução (p21000, p20000) de modo que o tempo de amostragem seja aumentado (r21001, r20001).
- Se necessário, reduzir a quantidade de módulos (DCC) e de blocos de função (FBLOCKS) processados ciclicamente.

201055 <Local>CU: Internal error (SYNO of port and application not identical)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: All applications that operate with slaves at one port must be derived from the same SYNO clock cycle.
The first application whose registration (log-on) connects a slave to a port defines the SYNO clock cycle that will be used as basis for the port.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Contatar a Hotline.

201056 <Local>CU: Internal error (clock cycle of parameter group already assigned differently)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The requested parameter group (IREG, NREG, ...) is already being used in a different clock cycle.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Contatar a Hotline.

201057 <Local>CU: Internal error (different DRIVE-CLiQ type for the slave)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The requested DRIVE-CLiQ type (hps_ps, hps_enc, ...) has been specified differently for the same slave component.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Contatar a Hotline.

201058 <Local>CU: Internal error (slave missing in topology)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The requested slave component does not exist in the topology.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Contatar a Hotline.

201059 <Local>CU: Internal error (port does not exist)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The port object assigned according to the topology of the requested slave component does not exist.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Contatar a Hotline.

201060 <Local>CU: Internal error (parameter group not available)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The requested parameter group (IREG, NREG, ...) is not offered by this slave type.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Contatar a Hotline.

201061 <Local>CU: Internal error (application not known)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An application that is not registered with TSM has attempted to register with registerSlaves().

The cause can be an unsuccessful TSM registration or an incorrect registration sequence. It is always necessary to log in to the TSM before registerSlaves() can be used.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: Contatar a Hotline.

201063 <Local>CU: Internal error (PDM)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Contatar a Hotline.

201064 <Local>CU: Erro interno (CRC)

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro CRC na memória de programa da Control Unit
Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201068 <Local>CU: Dados de overflow da memória

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The utilization for a data memory area is too large.
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0 = 1: High-speed data memory 1 overloaded
Bit 1 = 1: High-speed data memory 2 overloaded
Bit 2 = 1: High-speed data memory 3 overloaded
Bit 3 = 1: High-speed data memory 4 overloaded
Correção:
- de-activate the function module.
- de-activate drive object.
- remove the drive object from the target topology.

201069 <Local>Backup de parâmetros e dispositivo incompatíveis entre si

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The parameter backup on the memory card and the drive unit do not match.
The module boots with the factory settings.
Example:
Devices A and B. are not compatible and a memory card with the parameter backup for device A is inserted in device B.
Correção: - Colocar um cartão de memória com backup de parâmetros compatível e executar o POWER ON.
- Colocar um cartão de memória sem backup de parâmetros e executar o POWER ON.
- Executar o backup dos parâmetros (p0977 = 1).

201070 <Local>Project/firmware is being downloaded to the memory card

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An upgrade (project/firmware download) was initiated on the memory card.
While this fault is present, the corresponding update takes place with plausibility and consistency checks. After this, depending on the command option, a new boot (reset) for the Control Unit is initiated.
Caution:
During the upgrade and while this fault is present, it is not permissible to switch off the Control Unit.
If the operation is interrupted, this can destroy the file system on the memory card. The memory card will then no longer work properly and must be repaired.
Correção: Not necessary.
The fault automatically disappears after the upgrade has been completed.

201099 <Local>Janela de tolerância do tempo de sincronização foi descartada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O tempo mestre, saiu da janela de tolerância selecionada para sincronização de tempo.
Veja também: p3109
Correção: Selecionar um intervalo de re-sincronização menor, para que o desvio de sincronização entre o tempo mestre e o sistema de acionamento ainda esteja dentro da janela de tolerância.
Veja também: r3108

201100 <Local>CU: Cartão de memória retirado.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O cartão CompactFlash (memória não volátil) foi retirado durante a operação.
Atenção:
O cartão CompactFlash não deve ser retirado ou colocado quando equipamento estiver ligado.

Correção: - Desligar o sistema de acionamentos.
- Re-inserir o cartão CompactFlash que foi retirado - este cartão tem que corresponder ao sistema de acionamentos.
- Religar o sistema de acionamentos.

201105 <Local>CU: Memória insuficiente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF1
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Too many functions have been configured on this Control Unit (e.g. too many drives, function modules, data sets, OA applications, blocks, etc).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Alterar a configuração nesta Control Unit (ex: menos acionamentos, módulos de função, dados de ajuste, aplicações OA, blocos, etc).
- Utilizar uma Control Unit adicional.

201106 <Local>CU: Memória insuficiente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: There is not sufficient free memory space available.
Correção: Nenhum necessário.

201107 <Local>CU: Sem sucesso ao salvar dados na memória não volátil

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A data save in the non-volatile memory was not able to be successfully carried out.
- non-volatile memory is defective.
- insufficient space in the non-volatile memory.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Tentar novamente o salvamento.
- Substituir o cartão de memória ou Control Unit.

201110 <Local>CU: Mais do que um SINAMICS G em uma Control Unit

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: More than one SINAMICS G type power unit is being operated from the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the second drive with a SINAMICS G type power unit.

Correção: Somente é permitida a operação de um drive do tipo SINAMICS G.

201111 <Local>CU: Operação misturada não permitido do Drive Unit.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Illegal operation of various drive units on one Control Unit:
- SINAMICS S together with SINAMICS G
- SINAMICS S together with SINAMICS S Value or Combi

Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the first drive object with a different power unit type.

Correção: Operar dispositivos de potência de um tipo de drive em uma Control Unit.

201112 <Local>Control Unit: Módulo de potência não permitido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The connected power unit cannot be used together with this Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Power unit is not supported (e.g. PM240).
2: DC/AC power unit connected to CU310 not permissible.
3: Power unit (S120M) not permitted for vector control.

Correção: Substituir o módulo de potência não permitido por um componente permitido.

201120 <Local>Inicialização da fixação falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a inicialização das funções de fixação ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

201122 <Local>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The frequency of the pulses at the measuring probe input is too high.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
8: DI/DO 13 (X132.8)
16: DI/DO 14 (X132.10)
32: DI/DO 15 (X132.11)
64: DI/DO 8 (X122.7)
128: DI/DO 12 (X132.7)
Correção: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201122 <Local>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: CU_NX_840, SERVO_AC, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The frequency of the pulses at the measuring probe input is too high.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
64: DI/DO 8 (X122.7)
Correção: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201123 <Local>Power unit does not support digital inputs/outputs

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Power unit does not support the activated "digital inputs/outputs" function module
Correção: De-activate the function module.

201150 <Local>CU: O número de instâncias de um tipo de drive object foi excedido

Valor de mensagem: Tipo de drive object : %1, número permitido: %2, número atual: %3
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The maximum permissible number of instances of a drive object type was exceeded.
Drive object type:
Drive object type (p0107), for which the maximum permissible number of instances was exceeded.
Number permitted:
Max. permissible number of instances for this drive object type.
Actual number:
Current number of instances for this drive object type.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
ddccbbaa hex: aa = drive object type, bb = number limited, cc = actual number, dd = no significance

Correção: - Desligar o dispositivo.
- Restringir o número de instâncias de um tipo de drive object com a redução adequada de componentes conectados.
- Executar novamente a colocação em funcionamento.

201151 <Local>CU: Número do drive object de categoria excedida.

Valor de mensagem: Categoria do drive object: %1, número permitido: %2, número atual: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The maximum permissible number of drive objects of a category was exceeded.
Drive object category:
Drive object category, for which the maximum permissible number of drive objects was exceeded.
Number permitted:
Max. permissible number for this drive object category.
Actual number:
Actual number for this drive object category.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
ddccbbaa hex: aa = drive object category, bb = number limited, cc = actual number, dd = no significance

Correção: - Desligue a unidade.
- Número apropriadamente restrito de drive objects de categoria específica que é reduzido a inserção de números de componentes.
- re-comissionamento da unidade.

201200 <Local>CU: Erro interno de software no gerenciamento de intervalo de tempos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro no gerenciamento de intervalos de tempo.
Eventualmente os tempos de amostragem foram configurados de maneira incompatível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
998:
Foram definidos intervalos de tempo em demasia pelo OA (p. ex. DCC).
999:
Foram definidos intervalos de tempo em demasia pelo sistema básico. Eventualmente foi configurado um número tempos de amostragem diferentes exagerado.
Outros valores:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção: - check the sampling time setting (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511).
- contact the Hotline.

201205 <Local>CU: Timeout

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O tempo de processamento para a atual topologia é insuficiente.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Reduzir o número de drives.
- Aumentar os tempos de amostragem.

201221 <Local>CU: Ciclo básico muito pequeno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O controle em malha fechada /monitoração não pode manter seu ciclo previsto.
O tempo de funcionamento do controle em malha fechada/monitoração é muito longo para o ciclo previsto, ou o tempo de processamento restante no sistema é insuficiente para o controle em malha fechada/monitoração.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: Aumentar o ciclo básico da comunicação DRIVE-CLiQ.
Veja também: p0112

201222 <Local>CU: Basic clock cycle too low (computing time for communication not available)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A time slice has not been defined that fulfills the requirements.
The port cannot be correctly operated as the alternating cyclic clock cycle cannot be maintained.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Method ID.
Note:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Contatar a Hotline.

201223 <Local>CU: Tempo de amostragem inconsistente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When changing a sampling time (p0115[0], p0799 or p4099), inconsistency between the clock cycles has been identified.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Value lower than minimum value.
2: Value higher than maximum value.
3: Value not a multiple of 1.25 µs.
4: Value does not match clock-cycle synchronous PROFIBUS operation.
5: Value not a multiple of 125 µs.
6: Value not a multiple of 250 µs.
7: Value not a multiple of 375 µs.
8: Value not a multiple of 400 µs.
10: Special restriction of the drive object violated.
20: On a SERVO with a sampling time of 62.5 µs, more than two drive objects or one drive object of a type other than SERVO have been detected on the same DRIVE-CLiQ line (a maximum of two SERVO type drive objects are permitted).
21: Value can be a multiple of the current controller sampling time of a servo or vector drive in the system (e.g. for TB30, the values of all of the indices should be taken into account).
30: Value less than 31.25 µs.

31: Value less than 62.5 µs (31.25 µs is not supported for SMC10, SMC30, SMI10 and Double Motor Modules).
32: Value less than 125 µs.
33: Value less than 250 µs.
40: Nodes have been identified on the DRIVE-CLiQ line whose highest common denominator of the sampling times is less than 125 µs. Further, none of the nodes has a sampling time of less than 125 µs.
41: A chassis unit was identified on the DRIVE-CLiQ line as a node. Further, the highest common denominator of the sampling times of all of the nodes connected to the line is less than 250 µs.
42: An Active Line Module was identified on the DRIVE-CLiQ line as a node. Further, the highest common denominator of the sampling times of all of the nodes connected to the line is less than 125 µs.
43: A Voltage Sensing Module (VSM) was identified on the DRIVE-CLiQ line as a node. Further, the highest common denominator of the sampling times of all of the nodes connected to the line is not equal to the current controller sampling time of the drive object of the VSM.
44: The highest common denominator of the sampling times of all of the components connected to the DRIVE-CLiQ line is not the same for all components of this drive object (e.g. there are components on different DRIVE-CLiQ lines on which different highest common denominators are generated).
45: A chassis parallel unit was identified on the DRIVE-CLiQ line as a node. Further, the highest common denominator of the sampling times of all of the nodes connected to the line is less than 162.5 µs or 187.5 µs (for a 2 or 3x parallel connection).
46: A node has been identified on the DRIVE-CLiQ line whose sampling time is not a multiple of the lowest sampling time on this line.
52: Nodes have been identified on the DRIVE-CLiQ line whose highest common denominator of the sampling times is less than 31.25 µs.
54: Nodes have been identified on the DRIVE-CLiQ line whose highest common denominator of the sampling times is less than 62.5 µs.
56: Nodes have been identified on the DRIVE-CLiQ line whose highest common denominator of the sampling times is less than 125 µs.
58: Nodes have been identified on the DRIVE-CLiQ line whose highest common denominator of the sampling times is less than 250 µs.
99: Inconsistency of cross drive objects detected.
116: Recommended clock cycle in r0116[0...1].
General note:
The topology rules should be noted when connecting up DRIVE-CLiQ (refer to the appropriate product documentation).
The parameters of the sampling times can also be changed with automatic calculations.
Example for highest common denominator: 125 µs, 125 µs, 62.5 µs --> 62.5 µs

Correção: - Verificar os cabos DRIVE-CLiQ.
- Ajustar tempos de amostragem válidos.
Veja também: p0115, p0799, p4099

201224 <Local>CU: Freqüência de pulsos inconsistente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When changing the minimum pulse frequency (p0113) inconsistency between the pulse frequencies was identified.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Value lower than minimum value.
2: Value higher than maximum value.
3: Resulting sampling time is not a multiple of 1.25 µs.
4: Value does not match clock-cycle synchronous PROFIBUS operation.
10: Special restriction of the drive object violated.
99: Inconsistency of cross drive objects detected.
116: Recommended clock cycle in r0116[0...1].
Correção: Ajustar freqüência de pulsos válida.
Veja também: p0113

201250 <Local>CU: Dados Read-Only do EEPROM da Control Unit incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM (OFF2)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Error when reading the read-only data of the EEPROM in the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201251 <Local>CU: Dados Leitura-Escrita do EEPROM da Control Unit incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Write do EEPROM na Control Unit.
Valor de alarme(r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: Para o valor de advertência r2124 < 256 vale:
- Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.
Para o valor de advertência r2124 >= 256 vale:
- Apagar a memória de falhas do drive object com esta advertência (p0952 = 0).
- Como alternativa, apagar a memória de falhas de todos drive objects (p2147 = 1).
- Substituir a Control Unit.

201255 <Local>CU: Opção leitura de dados incorretos da EEPROM

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM (OFF2)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Error when reading the read-only data of the EEPROM in the Option Board.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201256 <Local>CU: Dados read-write incorretos do EEPROM do Option Board

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Error when reading the read-write data of the EEPROM in the Option Board.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201303 <Local>O componente DRIVE-CLiQ não suporta a função solicitada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A function requested by the Control Unit is not supported by a DRIVE-CLiQ component.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The component does not support the de-activation.
101: The Motor Module does not support an internal armature short-circuit.
102: The Motor Module does not support the de-activation.
201: The Sensor Module does not support actual value inversion (p0410.0 = 1) when using a Hall sensor (p0404.6 = 1) for the commutation.
202: The Sensor Module does not support parking/unparking.
203: The Sensor Module does not support the de-activation.
204: The firmware of this Terminal Module 15 (TM15) does not support the application TM15DI/DO.
205: The Sensor Module does not support the selected temperature evaluation (r0458).
206: The firmware of this Terminal Modules TM41/TM31/TM15 refers to an old firmware version. It is urgently necessary to upgrade the firmware to ensure disturbance-free operation.
207: The power unit with this hardware version does not support operation with device supply voltages of less than 380 V.
208: The Sensor Module does not support de-selection of commutation with zero mark (via p0430.23).
211: The Sensor Module does not support single-track encoders (r0459.10).
212: The Sensor Module does not support LVDT sensors (p4677.0).
213: The Sensor Module does not support the characteristic type (p4662).
Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente DRIVE-CLiQ.
Para o valor de falha = 205:
Verificar os parâmetros p0600 e p0601 e corrigir de acordo.
Para o valor de falha = 207:
Substituir o módulo de potência ou, se necessário, aumentar o ajuste de tensão de conexão dos dispositivos (p0210).
Para o valor de falha = 208:
Controlar o parâmetro p0430.23 e resetar, se necessário.

201304 <Local>A versão de Firmware do componente DRIVE-CLiQ não é atual

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na memória não volátil contém uma versão mais recente de firmware que é um componente conectado na rede DRIVE-CLIQ
Valor do Alarme (r2124, valor em decimal):
O número do componente envolvido na rede DRIVE-CLIQ.
Correção: Realizar a atualização do Firmware (p7828, p7829 e software de colocação em funcionamento).

201305 <Local>Topologia: Falta número de componente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The component number from the topology was not parameterized (p0121 (for power unit, refer to p0107), p0131 (for servo/vector drives, refer to p0107), p0141, p0151, p0161).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Data set number.
Note:
The fault also occurs if speed encoders have been configured (p0187 to p0189) but no component numbers exist for them.

In this case, the fault value includes the drive data set number plus 100 * encoder number (e.g. 3xx, if a component number was not entered in p0141 for the third encoder (p0189)).
Veja também: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

Correção: Registrar o número de componente que falta ou remover o componente e reiniciar a colocação em funcionamento.
Veja também: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <Local>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ em andamento

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A atualização do Firmware de pelo menos um componente DRIVE-CLiQ está ativa.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.
Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após a conclusão da atualização do Firmware.

201314 <Local>Topologia: O componente não pode estar presente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Está selecionado um componente como "desativado ou ausente", mas este componente ainda continua na topologia.
Valor do alarme(r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa = número de componente
bb = classe de componente do componente
cc = número de conexão
Nota:
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
Correção: - Remover o respectivo componente.
- Alterar a configuração "desativar e não disponível".
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
Veja também: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201315 <Local>drive object não está pronto para operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No respectivo drive object ativo falta pelo menos um componente ativado.
Nota:
Todos demais drive objects, ativos e prontos para operar, podem encontrar-se em estado "RUN".
Correção: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Desativar o respectivo drive object (p0105 = 0).
- Desativar o respectivo componente (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0).
- Conectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201316 <Local>Drive object inativo e novamente pronto para operar

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Se ao conectar um componente a topologia nominal um drive object, inativo e não operacional, tornar-se novamente pronto para operar. O respectivo parâmetro da componente está, neste caso, em "ativar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Esta é a única mensagem que é indicada para um drive object desativado.
Correção: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Ativar o respectivo drive object (p0105 = 1).
- Desconectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0105

201317 <Local>Componente desativado novamente disponível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Quando um componente da topologia nominal é conectado em um drive object ativo e o respectivo parâmetro do componente estiver em "desativar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Esta é a única mensagem que é indicada para um componente desativado.
Correção: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Ativar o respectivo componente (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- Desconectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0125, p0145, p0155, p0165

201318 <Local>BICO: Interconexões ativadas disponíveis

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Este alarme é sinalizado nos seguintes casos:
- Se um drive object inativo/inoperante, está novamente ativo/pronto para operação
- Se há itens na lista de parâmetros BI/CI (r9498[0...29], r9499[0...29])
- Se a interconexão BICO salva na lista de parâmetros BI/CI (r9498[0...29], r9499[0...29] foi atualmente alterada.
Correção: Resetar alarme:
- Ajuste p9496 para 1 ou 2
ou
Desative o DO novamente.

201319 <Local>Componente conectado não inicializado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A inicialização é necessária para pelo menos um componente inserido.
Isto apenas é possível caso os pulsos sejam inibidos em todos os drive objects.
Correção: Ativar o pulso de inibição para todos os drive objects.

201320 <Local>Topologia: Falta número de drive object na configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No p0978 falta um número de drive object.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0101, sob o qual pode-se determinar o número de drive object que falta.
Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201321 <Local>Topologia: O número de drive object não existe na configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O p0978 contém um número de drive object inexistente.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual pode-se determinar o número de drive object.
Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201322 <Local>Topologia: Número de drive object aparece duas vezes na configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No p0978 um número de drive object aparece mais de uma vez.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o respectivo número de drive object.
Correção: Passar o p0009 = 1 e alterar o p0978:
Regras:
- O p0978 deve conter todos os números de drive object (p0101).

- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas apenas 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos os valores deverão ser 0.
- Os números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201323 <Local>Topologia: Foram criadas mais do que duas listas de peças

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No p0978 aparecem listas de peças mais do que uma vez. Após o segundo 0 todos deverão ser 0.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o valor não permitido.
Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201324 <Local>Topologia: Número Dummy de drive object criado incorretamente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No p0978 os números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o valor não permitido.
Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201325 <Local>Topology: Component number not present in target topology

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The component configured in a parameter (e.g. p0121, p0131, etc.) is not present in the target topology.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Configured component number that is not present in target topology.
Correção: Estabelecer topologia e configuração de consistência DO.

201330 <Local>Topologia: Colocação em funcionamento rápida não possível

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, informações adicional: %2, número de componente preliminar: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Uma colocação em funcionamento rápida não pode ser executada. A topologia real disponível não preenche os requisitos necessários.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = Número de componente temporário, bb = informação adicional, aa = Causa do erro
aa = 01 hex = 1 dec:
Em um componente foram detectadas conexões não permitidas.
- bb = 01 hex = 1 dec: Em um Motor Module foi detectado mais de um motor com DRIVE-CLiQ.
- bb = 02 hex = 2 dec: Em um motor com DRIVE-CLiQ o cabo DRIVE-CLiQ não está conectado em um Motor Module.
aa = 02 hex = 2 dec:
A topologia contém um número exagerado de componentes de um tipo.
- bb = 01 hex = 1 dec: Existe mais de uma Master Control Unit.
- bb = 02 hex = 2 dec: Existe mais do que 1 alimentação (8 para ligação paralela).
- bb = 03 hex = 3 dec: Existem mais do que 10 Motor Modules (8 para ligação paralela).
- bb = 04 hex = 4 dec: Existem mais do que 9 encoders.
- bb = 05 hex = 5 dec: Existem mais do que 8 Terminal Modules.
- bb = 07 hex = 7 dec: Tipo de componente desconhecido.
- bb = 08 hex = 8 dec: Existem mais do que 6 Drive-Slaves.
- bb = 09 hex = 9 dec: Conexão de um Drive-Slave não permitida.
- bb = 0a hex = 10 dec: Nenhum Drive-Master disponível.
- bb = 0b hex = 11 dec: Existe mais do que um motor com DRIVE-CLiQ em ligação paralela.
- bb = 0c hex = 12 dec: Existem diferentes módulos de potência em ligação paralela.
- cccc: Não utilizado.
aa = 03 hex = 3 dec:
Em uma tomada DRIVE-CLiQ da Control Unit foram conectados mais do que 16 componentes.
- bb = 0, 1, 2, 3 significa, p. ex., identificado na tomada DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.
- cccc: Não utilizado.
aa = 04 hex = 4 dec:
O número de componentes ligados consecutivamente é maior que 125.
- bb: Não utilizado.
- cccc = Número de componente temporário do primeiro componente encontrado e responsável pela falha.
aa = 05 hex = 5 dec:
O componente não é permitido para o SERVO.
- bb = 01 hex = 1 dec: SINAMICS G presente.
- bb = 02 hex = 2 dec: Chassis presente.
- cccc = Número de componente temporário do primeiro componente encontrado e responsável pela falha.
aa = 06 hex = 6 dec:
Em um componente foram detectados dados de EEPROM não permitidos. Estes devem ser corrigidos antes de outra inicialização.
- bb = 01 hex = 1 dec: O número de encomenda (MLFB) do módulo de potência substituído contém um caractere curinga. Os caracteres curingas (*) devem ser substituídos por caracteres corretos.
- cccc = Número de componente temporário do componente com dados EEPROM inadmissíveis..
aa = 07 hex = 7 dec:
A topologia real contém uma combinação inadmissível de componentes.
- bb = 01 hex = 1 dec: Active Line Module (ALM) e Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 dec: Active Line Module (ALM) e Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 dec: Controle SIMOTION (p. ex. SIMOTION D445) e componente SINUMERIK (p. ex. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dec: Comando SINUMERIK (p. ex. SINUMERIK 730.net) e componente SIMOTION (p. ex. CX32).
- cccc: Não utilizado.
Nota:
O tipo e o número de conexão estão descritos no F01375.
Veja também: p0097, r0098, p0099

Correção: - Adaptação da topologia atual aos requisitos permitidos.
- Executar a colocação em funcionamento através do software de colocação em funcionamento.

- Para motores com DRIVE-CLiQ conectar o cabo de potência e de DRIVE-CLiQ no mesmo Motor Module (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ no X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ do motor 1 (X1) no X202, do motor 2 (X2) no X203).
Para aa = 06 hex = 6 dec e bb = 01 hex = 1 dec:
Corrigir o número de encomenda quando fazer a colocação em funcionamento com o software de colocação em funcionamento.
Veja também: p0097, r0098, p0099

201331 <Local>Topologia: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum drive object.

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum drive object.
- Durante a colocação em funcionamento um componente não pôde ser atribuído automaticamente a um drive object.
- Os parâmetros para os blocos de dados não foram configurados corretamente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente não atribuído.
Correção: Atribuir um drive object a este componente.
Verificar os parâmetros para os blocos de dados.
Exemplos:
- Módulo de potência (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Interface do encoder (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Encoder (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Option Board (p0161).

201340 <Local>Topology: Too many components on one line

Valor de mensagem: Número do componente ou número da conexão: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: For the selected communications clock cycle, too many DRIVE-CLiQ components are connected to one line of the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
xyy hex: x = fault cause, yy = component number or connection number.
1yy:
The communications clock cycle of the DRIVE-CLiQ connection on the Control Unit is not sufficient for all read transfers.
2yy:
The communications clock cycle of the DRIVE-CLiQ connection on the Control Unit is not sufficient for all write transfers.
3yy:
Cyclic communication is fully utilized.
4yy:
The DRIVE-CLiQ cycle starts before the earliest end of the application. An additional dead time must be added to the control. Sign-of-life errors can be expected.
The conditions of operation with a current controller sampling time of 31.25 µs have not been maintained.
5yy:
Internal buffer overflow for net data of a DRIVE-CLiQ connection.
6yy:
Internal buffer overflow for receive data of a DRIVE-CLiQ connection.

7yy:
Internal buffer overflow for send data of a DRIVE-CLiQ connection.
8yy:
The component clock cycles cannot be combined with one another
900:
The lowest common multiple of the clock cycles in the system is too high to be determined.
901:
The lowest common multiple of the clock cycles in the system cannot be generated with the hardware.

Correção: - check the DRIVE-CLiQ connection.
- Reduce the number of components on the DRIVE-CLiQ line involved and distribute these to other DRIVE-CLiQ sockets of the Control Unit. This means that communication is uniformly distributed over several lines.
Re fault value = 1yy - 4yy in addition:
- increase the sampling times (p0112, p0115, p4099). If necessary, for DCC or FBLOCKS, change the assignment of the run-time group (p21000, p20000) so that the sampling time (r21001, r20001) is increased.
- if necessary, reduce the number of cyclically calculated blocks (DCC) and/or function blocks (FBLOCKS).
- reduce the function modules (r0108).
- establish the conditions for operation with a current controller sampling time of 31.25 µs (at the DRIVE-CLiQ line, only operate Motor Modules and Sensor Modules with this sampling time and only use a permitted Sensor Module (e.g. SMC20, this means a 3 at the last position of the order number)).
- For an NX, the corresponding Sensor Module for a possibly existing second measuring system should be connected to a free DRIVE-CLiQ socket of the NX.
Re fault value = 8yy in addition:
- check the clock cycles settings (p0112, p0115, p4099). Clock cycles on a DRIVE-CLiQ line must be perfect integer multiples of one another. As clock cycle on a line, all clock cycles of all drive objects in the previously mentioned parameters apply, which have components on the line involved.
Re fault value = 9yy in addition:
- check the clock cycles settings (p0112, p0115, p4099). The lower the numerical value difference between two clock cycles, the higher the lowest common multiple. This behavior has a significantly stronger influence, the higher the numerical values of the clock cycles.

201341 <Local>Topology: Maximum number of DRIVE-CLiQ components exceeded

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Too many DRIVE-CLiQ components were defined in the actual topology.
Note:
Pulse enable is withdrawn and prevented.

Correção: - check the DRIVE-CLiQ connection.
- reduce the number components on the DRIVE-CLiQ line involved in order to maintain the maximum quantity structure.

201354 <Local>Topologia: A topologia real aponta para um componente inadmissível

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, número do componente: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A topologia atual aponta para pelo menos um componente inadmissível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa.
xx = 1: Componente não permitida nesta Control Unit.
xx = 2: Componente não permitida quando combinado com outro componente.
Nota:
A habilitação de pulsos é impedida.

Correção: Remover os componentes inadmissíveis e reinicializar o sistema.

201355 <Local>Topologia: Topologia atual alterada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The device target topology (p0099) does not correspond to the device actual topology (r0098).
The fault only occurs if the topology was commissioned using the automatic internal device mechanism and not using the commissioning software.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Veja também: r0098, p0099
Correção: Estão à escolha as seguintes medidas auxiliares, se nenhum erro ocorreu no próprio reconhecimento da topologia:
Se o comissionamento ainda não está concluído:
- Executar a rotina de comissionamento automática (a partir do p0009 = 1).
Em geral:
Ajuste p0099 = r0098, e p0009 = 0; isto conduz a uma geração automática de Servo Drives para os Motor Modules presentes (p0107).
Geração de Servo Drives: ajustar p0097 = 1, ajustar p0009 = 0.
Geração de Vector Drives: ajustar p0097 = 2, ajustar p0009 = 0.
Geração de Vector Drives com ligação paralela: ajustar p0097 = 12, ajustar p0009 = 0.
Para acertar configurações no p0108, pode-se, antes de definir p0009 = 0, definir primeiro p0009 = 2 e alterar o p0108. O índice corresponde ao drive object (p0107).
Se o comissionamento já está completamente pronto.
- Restabelecer a conexão original e conectar a Control Unit e ligar novamente.
- Executar os ajustes de fábrica para o dispositivo inteiro (todos acionamentos) e permitir novamente a colocação em funcionamento automática.
- Alterar a parametrização do dispositivo de acordo com a conexão (somente possível com o software de colocação em funcionamento).
Atenção:
As alterações de topologia que gerarem esta falha, não podem ser incorporadas através da função automática interna do dispositivo, mas devem ser viabilizados através do software de colocação em funcionamento e o download de parâmetros. A função automática do dispositivo permite o trabalho com topologia constante. Caso contrário, quando é trocado de topologia, serão perdidas todas as parametrizações realizadas e retomados os ajustes de fábrica.
Veja também: r0098

201356 <Local>Topology: There is a defective DRIVE-CLiQ component

Valor de mensagem: Fault cause: %1, Component number: %2, Connection number: %3
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The actual topology indicates at least one defective DRIVE-CLiQ component.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
zzyyxx hex:
zz = connection number of the component at which the defective component is connected
yy = component number of the component at which the defective component is connected
xx = fault cause
xx = 1: Component at this Control Unit not permissible.
xx = 2: component with communication defect.
Note:
Pulse enable is withdrawn and prevented.
Correção: Replace the defective component and restart the system.

201357 <Local>Topology: Two Control Units identified on the DRIVE-CLiQ line

Valor de mensagem: component number: %1, connection number: %2

Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: In the actual topology, 2 Control Units are connected with one another through DRIVE-CLiQ. This is not permitted.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyxx hex:
yy = connection number of the Control Unit at which the second Control Unit is connected
xx = component number of the Control Unit at which the second Control Unit is connected
Note:
Pulse enable is withdrawn and prevented.
Correção: - remove the second Control Unit and restart the system.
- for the component DRIVE-CLiQ extension, interchange the hybrid cable (IN/OUT).

201358 <Local>Topology: Line termination not available

Valor de mensagem: CU connection number: %1, component number: %2, connection number: %3
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: At least one line with distributed drives is not terminated. The last participant on the line must be terminated with a line termination connector.
This therefore ensures the degree of protection of the distributed drives.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
zzyyxx hex:
zz = connection number of the distributed drive where there is no terminating connector
yy = component number
xx = CU connection number
Correção: Install the line terminating connector for the last distributed drive.

201360 <Local>Topologia: A topologia atual não é permitida.

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente preliminar: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A topologia real detectada é inadmissível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = Número de componente temporário, aa = Causa do erro
aa = 01 hex = 1 dec:
Foram detectados componentes em excesso na Control Unit. No máximo são permitidos 199 componentes.
aa = 02 hex = 2 dec:
O tipo de um componente não é conhecido.
aa = 03 hex = 3 dec:
A combinação a partir do ALM e do BLM não é permitida.
aa = 04 hex = 4 dec:
A combinação a partir do ALM e do SLM não é permitida.
aa = 05 hex = 5 dec:
A combinação a partir do BLM e do SLM não é permitida.
aa = 06 hex = 6 dec:
Um CX32 não foi conectado diretamente em uma Control Unit permitida.
aa = 07 hex = 7 dec:
Um NX10 ou NX15 não foi conectado diretamente em uma Control Unit permitida.
aa = 08 hex = 8 dec:
Um componente foi conectado em uma Control Unit não permitida para o mesmo.
aa = 09 hex = 9 dec:

Um componente foi conectado em uma Control Unit com Firmware desatualizado.
aa = 0A hex = 10 dec:
Foi detectado um número excessivo de componentes de um determinado tipo.
aa = 0B hex = 11 dec:
Foi detectado um número excessivo de componentes de um determinado tipo em um mesma rede.
Nota:
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Correção: Para a causa de erro = 1:
Alterar a configuração. Conectar menos que 199 componentes com a Control Unit.
Para a causa de erro = 2:
Remover o componente de tipo de componente desconhecido.
Para a causa de erro = 3, 4, 5:
Estabelecer uma combinação válida.
Para a causa de erro = 6, 7:
Conectar o módulo de expansão diretamente em uma Control Unit permitida.
Para a causa de erro = 8:
Remover o componente ou utilizar um componente admissível.
Para a causa de erro = 9:
Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.
Para a causa de erro = 10, 11:
Reduzir a quantidade de componentes.

201361 <Local>Topologia: A topologia atual contém componentes SINUMERIK e SIMOTION

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A topologia atual reconhecida contém componentes do SINUMERIK e do SIMOTION.
O sistema do acionamento não está inicializando. Nesta condição, o controle do acionamento (malha fechada) não pode ser habilitado.
Alarme de falha (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex: cc = causa da falha, bb = classe do componente da topologia atual, aa = números dos componentes.
cc = 01 hex = 1 dec:
NX10 ou N15 foram conectados no SIMOTION.
cc = 02 hex = 2 dec:
CX32 foi conectado no SINUMERIK.

Correção: Valor de alarme de falha = 1:
Substituir todos NX10 ou NX15 por um CX32.
Valor de alarme de falha = 2:
Substituir todos CX32 por um NX10 ou NX15.

201362 <Local>Topologia: Regras de topologia violadas.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: At least one topology rule for the SINAMICS S120 Combi has been broken.
In the event of a fault, the ramping up of the drive system is aborted and closed-loop drive control is not enabled.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
The alarm value indicates which rule has been violated.
1: The S120 Combi may only be wired via DRIVE-CLiQ socket X200 to X100 on the NCU.
2: Only one Single Motor Module (SMM) or one Double Motor Module (DMM) may be connected via X200 to the DRIVE-CLiQ socket X101 on the NCU.

3: Only one Terminal Module 54F (TM54F) or one DRIVE-CLiQ Hub Module (hub) may be connected via X500 to the DRIVE-CLiQ socket X102 on the NCU.
4: Only Sensor Modules may be connected to DRIVE-CLiQ sockets X201 up to X203 (3-axis) or X204 (4-axis) on the S120 Combi.
5: Only one Sensor Module, type SMC20 or SME20 may be connected to DRIVE-CLiQ socket X205 (X204 is not available for 3-axis).
6: If a Single Motor Module is being used as the first expansion axis, only one more Single Motor Module may be connected (via X200 to X201 on the first Single Motor Module).
7: Only Sensor Modules may be connected to the corresponding DRIVE-CLiQ socket X202 on any Single Motor Modules which may be present.
8: For a second Single Motor Module or for a Double Motor Module, it is not permissible to connect anything at X201.
9: If a Double Motor Module is used as an expansion axis, only Sensor Modules may be connected to X202 and X203.
10: If a Terminal Module 54F (TM54F) is configured, only one DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) may be connected to X501 of the TM54F module via DRIVE-CLiQ socket X500.
11: On the DRIVE-CLiQ Hub Module, only Sensor Modules Cabinet (SMC) and Sensor Modules External (SME) may be connected to X501 through X505.
12: Only certain Motor Modules may be used for expansion axes.
13: For an S120 Combi with 3 axes, nothing must be connected at the DRIVE-CLiQ Hub Module at X503.

Correção: Avaliação de valor de falha e assegure o comportamento com a regra correspondente de topologia(s).

201375 <Local>Topologia: Topologia atual da conexão duplicada entre dois componentes

Valor de mensagem: Número do Componente preliminar: %1, classe do componente: %2, número da conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a detecção da topologia real foi identificada uma ligação em forma de circuito.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccbbaaaa hex:
cc = Número de conexão
bb = Classe de componente
aaaa = Número de componente temporário de um componente contido no circuito
Classe de componente:
1: Control Unit.
2: Motor Module.
3: Line Module.
4: Sensor Module (SM).
5: Voltage Sensing Module (VSM).
6: Terminal Module (TM).
7: Hub Module DRIVE-CLiQ.
8: Controller Extension 32 (CX32, NX10, NX15).
9: Filter Module
49: Componentes DRIVE-QLiQ (componentes não mencionados).
50: Option Slot (p. ex. Terminal Board 30).
60: Encoder (p. ex. EnDat).
70: Motor com DRIVE-CLiQ.
Tipo de componente:
Denominação exata dentro de uma classe de componente (p. ex. "SMC20").
Número de conexão:
Números consecutivos, a partir de zero, da conexão ou slot apropriado (p. ex. a conexão DRIVE-CLiQ X100 na Control Unit possui o número de conexão 0).

Correção: Interpretar o valor de falha e remover a ligação indicada.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201380 <Local>Topologia: Topologia atual do EEPROM com defeito

Valor de mensagem: Número prov. do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Quando detectado a topologia atual, um componente com defeito na EEPROM foi detectado.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
bbbbaaaa hex:
aaaa = número do componente preliminar do componente com defeito.
Correção: Ler o valor de falha e remover o componente defeituoso.

201381 <Local>Topologia: Comparação de módulo de potência deslocado

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na comparação de topologias foi detectado um módulo de potência deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número da conexão
cc = número do componente
bb = classe do componente
aa = número de componente do componente foi deslocado na topologia designada.
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado é descrito em dd, cc e bb.
A classe do componente e o número de conexões estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.
Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201382 <Local>Topologia: Comparação de Sensor Module deslocado

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201383 <Local>Topologia: Comparação de Terminal Module deslocado

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201384 <Local>Topologia: Comparação DRIVE-CLiQ Hub Módulo foi deslocado.

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado na rede DRIVE-CLiQ um Hub Module Cabinet (DMC) deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201385 <Local>Topologia: Comparação de CX32 deslocado

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um controller extension 32 (CX32) e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201386 <Local>Topologia: Comparação de componente DRIVE-CLiQ deslocado

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um componente na rede DRIVE-CLiQ e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201387 <Local>Topologia: Comparação de componente Option Slot deslocado

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na comparação de topologias foi detectado um opcion slot component e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.
Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201388 <Local>Topologia: Comparação de encoder EnDat deslocado

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na comparação de topologias foi detectado um encoder EnDat e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201389 <Local>Topologia: Comparação de motor com DRIVE-CLiQ deslocado

Valor de mensagem: Component number: %1, component class: %2, component number: %3, connection number: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um motor com DRIVE-CLiQ e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201416 <Local>Topologia: Comparação do componente adicional na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação de topologia com a atual topologia foi encontrada um componente que não é especificado na topologia nominal.
O valor de alarme inclui o número de componente e número de conexão do componente com que é conectada o componente adicional.
Valor de alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = número da conexão
bb = classe de componente do adicional.
aa = número do componente
Nota:
- Classe do componente e número de conexão são descritos em F01375.
- Componentes que são conectados para este componente adicional não operacional.

Correção: Adaptação das topologias:
- Remoção do componente adicional da topologia real.
- Carregamento da topologia nominal compatível com a topologia real (software de colocação em funcionamento).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201420 <Local>Topologia: Comparação de um componente diferente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, classe do componente nominal: %2, classe do componente atual: %3, causa da falha: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal. Existem diferenças na plaqueta de identificação eletrônica.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex: aa = Número do componente, bb = Classe do componente da topologia nominal, cc = Classe de componente da topologia atual, dd = causa da falha.
dd = 01 hex = 1 dec:
Tipo de componente diferente.
dd = 02 hex = 2 dec:
Número de encomenda diferente.
dd = 03 hex = 3 dec:
Fabricante diferente.
dd = 04 hex = 4 dec:
Conexão desconectada em um slave multi-componente (p. ex. Double Motor Module) ou dados de EEPROM com defeito na plaqueta de identificação eletrônica, ou apenas parte do slave multi-componente ajustado para "desativado ou não presente".
dd = 05 hex = 5 dec:
CX32 foi substituído por um NX10 ou NX15.
dd = 06 hex = 6 dec.
Um NX10 ou NX15 foi substituído por CX32.
Nota:
Classe de componente e tipo de componente são descritos em F01375.
O sistema do acionamento não está sendo reinicializado. Neste estado, o controle do acionamento (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Controlar a fiação de componente pelo software de colocação em funcionamento com a estrutura de hardware do acionamento e corrigir as diferenças.
- Parametrizar a comparação de topologias de todos componentes (p9906).
- Parametrizar a comparação de topologias de um componente (p9907, p9908).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201421 <Local>Topology: Comparison different components

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, classe do componente nominal: %2, classe do componente atual: %3, causa da falha: %4

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The topology comparison has detected differences in the actual and target topologies in relation to one component. The component class, the component type or the number of connections differ.

Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
ddccbbaa hex: aa = component number of the component, bb = component class of the target topology, cc = component class of the actual topology, dd = fault cause
dd = 01 hex = 1 dec:
Different component class.
dd = 02 hex = 2 dec:
Different component type.
dd = 03 hex = 3 dec:
Different Order No.
dd = 04 hex = 4 dec:
Different number of connections.
Note:
Component class, component type and connection number are described in F01375.
The drive system is no longer booted. In this state, the drive control (closed-loop) cannot be enabled.

Correção: Check the component soft-wired connections against the hardware configuration of the drive unit in the commissioning software and correct differences.
Note:
Under "Topology --> Topology view" the commissioning software where relevant offers improved diagnostics capability (e.g. setpoint/actual value comparison).

201425 <Local>Topologia: Comparação do número de série de um componente diferente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, diferenças: %3
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal. O número de série está diferente.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = Classe de componente da topologia atual
bb = Classe do componente da topologia nominal, , dd = falha da causa.
aa = Número de componente do componente
Nota:
Classe do componente está descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.
Correção: Adaptação das topologias:
- Reconectar a topologia de acordo com a topologia nominal.
- Carregamento da topologia nominal compatível com a topologia real (software de colocação em funcionamento).
Para o Byte cc:
cc = 1 --> Confirmável pelo p9904 ou p9905.
cc > 1 --> Confirmável pelo p9905 e desativável pelo p9906 ou p9907/p9908.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
Veja também: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <Local>Topology: Comparison connection of a component is different

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal em relação à um componente. Um componente foi conectado a outra conexão.

São descritas as conexões diferentes de um componente no valor do alarme:
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões na topologia nominal
cc = número de conexões na topologia atual
bb = Classe do componente
aa = Número de componente
Nota:
Classe do componente e o número de conexões estão descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Reconectar a topologia de acordo com a topologia nominal.
- Carregamento da topologia nominal compatível com a topologia real (software de colocação em funcionamento).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
Veja também: p9904

201429 <Local>Topologia: Comparação de conexão diferente em mais do que um componente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças entre a topologia atual e a topologia nominal para vários componentes. Um componente foi conectado a outra conexão.
São descritas as conexões diferentes de um componente no valor do alarme:
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões na topologia nominal
cc = número de conexões na topologia atual
bb = Classe do componente
aa = Número de componente
Nota:
Classe do componente e o número de conexões estão descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Reconectar a topologia de acordo com a topologia nominal.
- Carregamento da topologia nominal compatível com a topologia real (software de colocação em funcionamento).

Nota:
Um Double Motor Module tem um comportamento interno de software como se fosse dois participantes DRIVE-CLiQ.
Uma mudança de conexão no Double Motor Module pode provocar várias diferenças na topologia real.
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201451 <Local>Topologia: Topologia nominal inválida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro foi detectado na topologia nominal
A topologia nominal é inválida.

Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = erro no índice, bb = número do componente, aa = causa falha
aa = 1B hex = 27 dec: erro não especificado.
aa = 1C hex = 28 dec: valor ilegal.
aa = 1D hex = 29 dec: ID incorreto.
aa = 1E hex = 30 dec: Comprimento ID incorreto.
aa = 1F hex =31 dec: Muito pouco índice à esquerda.
aa = 20 hex = 32 dec: componente não conectado na Control Unit.

Correção: Executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.

201470 <Local>Topologia: Detectada a topologia nominal da ligação de anel

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a gravação da topologia nominal foi detectada uma ligação em forma de anel.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = número de conexões
bb = classe do componente
aa = número do componente de um componente incluído no anel.
Nota:
A classe de componente e o número de conexões estão descritos no F01375.

Correção: Interpretar o valor de falha e remover uma das ligações indicadas.
Em seguida, executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201475 <Local>Topologia: Topologia nominal da conexão duplicada entre dois componentes

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ao escrever topologia nominal, foi detectada uma conexão duplicada entre dois componentes.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexão 2 da conexão duplicada
cc = número de conexão 1 da conexão duplicada
bb = classe do componente
aa = número do componente de um dos componentes conectou duas vezes.
Nota:
A classe de componente e o número de conexões estão descritos no F01375.

Correção: Interpretar o valor de falha e remover uma das duas ligações indicadas.
Em seguida, executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201481 <Local>Topologia: Comparação Falta módulo de potência na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia descobriu uma unidade de potência na topologia nominal que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Deletar o acionamento pertencente ao módulo de potência no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do módulo de potência.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201482 <Local>Topologia: Comparação Falta Sensor Module na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um Sensor Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Reconfigurar o acionamento pertencente ao Sensor Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Deletar o acionamento pertencente ao Sensor Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do Sensor Module.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201483 <Local>Topologia: Comparação Falta Terminal Module na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um Terminal Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Deletar o Terminal Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.

- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do Terminal Module.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201484 <Local>Topologia: Comparação DRIVE-CLiQ Hub Module que perde na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um Hub Module DRIVE-CLiQ na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Deletar o Hub Module DRIVE-CLiQ no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do Hub Module DRIVE-CLiQ .
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201485 <Local>Topologia: Comparação Falta CX32 na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um Controller Extension 32 (CX32) na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Deletar o CX32/NX no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do CX32/NX.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201486 <Local>Topologia: Comparação Falta componente DRIVE-CLiQ na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um componente DRIVE-CLiQ na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Deletar o acionamento pertencente a este componente no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Reconfigurar o acionamento pertencente a este componente no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do componente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201487 <Local>Topologia: Comparação Falta componente de Option Slot na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Option Slot Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Deletar o Option Board no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Reconfigurar o acionamento no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Testar o funcionamento do Option Board.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201488 <Local>Topologia: Comparação Falta encoder EnDat na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Encoder EnDat na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Reconfigurar o acionamento pertencente ao encoder no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Deletar o acionamento pertencente ao encoder no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201489 <Local>Topologia: Comparação Falta motor com DRIVE-CLiQ na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um motor com DRIVE-CLiQot Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Reconfigurar o acionamento pertencente a este motor no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Deletar o acionamento pertencente a este motor no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Testar o funcionamento do motor.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201505 <Local>BICO: A interconexão não pode ser criada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A PROFIdrive telegram has been set (p0922).
An interconnection contained in the telegram was not able to be established.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter receiver that should be changed.

Correção: Criar outra interconexão.

201506 <Local>BICO: Nenhum telegrama padrão

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The standard telegram in p0922 is not maintained and therefore p0922 is set to 999.
Fault value (r0949, interpret decimal):
BICO parameter for which the write attempt was unsuccessful.

Correção: Configurar novamente o telegrama padrão desejado (p0922).

201507 <Local>BICO: Existem interconexões para objetos inativos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: There are BICO interconnections to an inactive/inoperable drive object.
The BI/CI parameters involved are listed in r9498.
The associated BO/CO parameters are listed in r9499.
The list of the BICO interconnections to other drive objects is displayed in r9491 and r9492 of the de-activated drive object.
Note:
r9498 and r9499 are only written to, if p9495 is not set to 0.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Number of BICO interconnections found to inactive drive objects.

Correção: - Passar todas interconexões BICO abertas centralmente para a configuração de fábrica com p9495 = 2.
- Ativar/restabelecer a operação do drive object inoperável (reconectar ou ativar componentes).

201508 <Local>BICO: Excedido o número de interconexões para objetos inativos

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número máximo de interconexões BICO (entrada de sinais) foi excedido durante a desativação de um drive object.
Durante a desativação de um drive object todas interconexões BICO (receptores de sinais) foram listadas nos seguintes parâmetros:
- r9498[0...29]: Listagem dos parâmetros BI/CI afetados.
- r9499[0...29]: Listagem dos parâmetros BO/CO correspondentes.

Correção: O alarme desaparece automaticamente assim que não for registrada nenhuma interconexão BICO (valor = 0) no r9498[29] e no r9499[29].
Atenção:
Ao ativar novamente o drive object todas interconexões BICO deverão ser controladas e, se necessário, restabelecidas.

201510 <Local>BICO: Fonte de sinais não é Float

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The requested connector output does not have the correct data type. This interconnection is not established.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number to which an interconnection should be made (connector output).

Correção: Interconectar esta entrada de conector com uma saída de conector com tipo de dados Float.

201511 <Local>BICO: Interligação com normalização diferente

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The requested BICO interconnection was established. However, a conversion is made between the BICO output and BICO input using the reference values.
- the BICO output has different normalized units than the BICO input.
- message only for interconnections within a drive object.
Example:
The BICO output has, as normalized unit, voltage and the BICO input has current.
This means that the factor p2002/p2001 is calculated between the BICO output and the BICO input.

p2002: contains the reference value for current
p2001: contains the reference value for voltage
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number of the BICO input (signal sink).

Correção: Nenhum necessário.

201512 <Local>BICO: Nenhuma normalização disponível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF2
Vector: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An attempt was made to determine a conversion factor for a scaling that does not exist.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Unit (e.g. corresponding to SPEED) for which an attempt was made to determine a factor.

Correção: Criar normalização ou verificar o valor de transferência.

201513 <Local>BICO: Interligação por todo o DO com normalização diferente

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The requested BICO interconnection was established. However, a conversion is made between the BICO output and BICO input using the reference values.
An interconnection is made between different drive objects and the BICO output has different normalized units than the BICO input or the normalized units are the same but the reference values are different.
Example 1:
BICO output with voltage normalized unit, BICO input with current normalized unit, BICO output and BICO input lie in different drive objects. This means that the factor p2002/p2001 is calculated between the BICO output and the BICO input.
p2002: contains the reference value for current
p2001: contains the reference value for voltage
Example 2:
BICO output with voltage normalized unit in drive object 1 (DO1), BICO input with voltage normalized unit in drive object 2 (DO2). The reference values for voltage (p2001) of the two drive objects have different values. This means that the factor p2001(DO1)/p2001(DO2) is calculated between the BICO output and the BICO input.
p2001: contains the reference value for voltage, drive objects 1, 2
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number of the BICO input (signal sink).

Correção: Nenhum necessário.

201514 <Local>BICO: Erro de gravação durante o Reconnect

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: During a reconnect operation (e.g. while booting or downloading - but can also occur in normal operation) a parameter was not able to be written to.
Example:

When writing to BICO input with double word format (DWORD), in the second index, the memory areas overlap (e.g. p8861). The parameter is then reset to the factory setting.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Parameter number of the BICO input (signal sink).

Correção: Nenhum necessário.

201515 <Local>BICO: Gravação de parâmetros não permitida, pois o comando mestre está ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O comando mestre está ativo durante a alteração da quantidade de CDS ou durante a cópia dos CDS.

Correção: Se necessário, retornar o comando mestre e repetir o processo.

201590 <Local>Drive: O intervalo de manutenção do motor expirou

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O intervalo selecionado de serviço/manutenção para este motor foi alcançado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de dados do motor.
Veja também: p0650, p0651

Correção: Realizar o serviço/manutenção e reajustar o intervalo de serviço/manutenção (p0651).

201600 <Local>SI CU: STOP A ativado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive-integrated "Safety Integrated" function on the Control Unit (CU) has detected a fault and initiated a STOP A (pulse suppression via the safety shutdown path of the Control Unit).
- forced checking procedure of the safety shutdown path of the Control Unit unsuccessful.
- subsequent response to fault F01611 (defect in a monitoring channel).
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Stop request from the Motor Module.
1005: Pulses suppressed although STO not selected and there is no internal STOP A present.
1010: Pulses enabled although STO is selected or an internal STOP A is present.
1015: Feedback of the safe pulse suppression for Motor Modules connected in parallel are different.
9999: Subsequent response to fault F01611.

Correção: - Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Para o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F01611 existente.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201611 <Local>SI CU: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive-integrated "Safety Integrated" function on the Control Unit (CU) has detected a fault in the crosswise data comparison between the CU and Motor Module (MM) and initiated a STOP F.
As a result of this fault, after the parameterized transition has expired (p9658), fault F01600 (SI CU: STOP A initiated) is output.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Stop request from the Motor Module.
1 ... 999:
Number of the cross-compared data that resulted in this fault. This number is also displayed in r9795.
1: SI monitoring clock cycle (r9780, r9880).
2: SI enable safety functions (p9601, p9801). Crosswise data comparison is only carried out for the supported bits.
3: SI SGE changeover tolerance time (p9650, p9850).
4: SI transition period STOP F to STOP A (p9658, p9858).
5: SI enable Safe Brake Control (p9602, p9802).
6: SI Motion enable, safety-relevant functions (p9501, internal value).
7: SI pulse suppression delay time for Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: SI PROFIsafe address (p9610, p9810).
9: SI debounce time for STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).
10: SI delay time for pulse suppression for ESR (p9697, p9897).
11: SI Safe Brake Adapter mode, BICO interconnection (p9621, p9821).
12: SI Safe Brake Adapter relay ON time (p9622[0], p9822[0]).
13: SI Safe Brake Adapter relay OFF time (p9622[1], p9822[1]).
14: SI PROFIsafe telegram selection (p9611, p9811).
1000: Watchdog timer has expired.
Within the time of approx. 5 x p9650, alternatively, the following was defined:
- Too many switching operations have occurred at the EP terminal of the Motor Module.
- Via PROFIsafe/TM54F, STO was too frequently initiated (also as subsequent response).
- Safe pulse cancellation (r9723.9) was too frequently initiated (also as subsequent response).
1001, 1002: Initialization error, change timer / check timer.
1900: CRC error in the SAFETY sector.
1901: CRC error in the ITCM sector.
1902: Overloading in the ITCM sector has occurred in operation.
1950: Module temperature outside the permissible temperature range.
1951: Module temperature not plausible.
2000: Status of the STO selection on the Control Unit and Motor Module are different.
2001: Feedback signal for safe pulse suppression on the Control Unit and Motor Module are different.
2002: Status of the delay timer SS1 on the Control Unit and Motor Module are different (status of the timer in p9650/p9850).
2004: Status of the STO selection for modules connected in parallel are different.
2005: Feedback signal of the safe pulse suppression on the Control Unit and Motor Modules connected in parallel are different.
6000 ... 6999:
Error in the PROFIsafe control.
For these fault values, the failsafe control signals (failsafe values) are transferred to the safety functions.
The significance of the individual message values is described in safety message C01711.

Correção: Re fault value = 1 ... 5 and 7 ... 999:
- check the cross data comparison that resulted in a STOP F.
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
For fault value = 6:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
For fault value = 1000:
- check the EP terminal at the Motor Module (contact problems).

- PROFIsafe: Remove contact problems/faults at the PROFIBUS master/PROFINET controller.
- check the wiring of the failsafe inputs at the TM54F (contact problems).
Re fault value = 1001, 1002:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
Re fault value = 1900, 1901, 1902:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Control Unit software.
- replace Control Unit.
Re fault value = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:
- check the tolerance time SGE changeover and if required, increase the value (p9650/p9850, p9652/p9852).
- check the wiring of the safety-relevant inputs (SGE) (contact problems).
- check the causes of the STO selection in r9772. When the SMM functions are active (p9501 = 1), STO can also be selected using these functions.
- replace the Motor Module involved.
Re fault value = 6000 ... 6999:
Refer to the description of the message values in safety message C01711.
Note:
CU: Control Unit
EP: Enable Pulses (pulse enable)
ESR: Extended Stop and Retract
MM: Motor Module
SGE: Safety-relevant input
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (corresponds to Stop Category 1 acc. to EN60204)
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill

201612 <Local>SI CU: Entradas STO diferentes em módulos de potência ligados em paralelo

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento na Control Unit (CU) detectou diferentes estados das entradas STO associadas com AND nos módulos de potência e disparou a função STOP F.
Como consequência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9658) parametrizado, é indicada a falha F01600 (SI CU: STOP A ativado).
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Imagem binária das entradas digitais da Control Unit que foram utilizadas como fonte de sinais para a função "Torque desativado com segurança".
Correção: - checar o tempo de tolerância da comutação SGE e eventualmente aumentar o valor (p9650).
- checar o cabeamento das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
Nota:
CU: Control Unit
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201620 <Local>SI CU: Torque desativado com segurança está ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: The "Safe Torque Off" (STO) function of the basic functions has been selected on the Control Unit (CU) using the input terminal and is active.
Note:
- This message does not result in a safety stop response.
- This message is not output when STO is selected using the Extended Functions.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201621 <Local>SI CU: Parada Segura 1 ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada na Control Unit (CU) e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Parada Segura.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)

201625 <Local>SI CU: Sinal de vida nos dados de segurança está com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive-integrated "Safety Integrated" function on the Control Unit (CU) has detected an error in the sign-of-life of the safety data between the CU and Motor Module (MM) and initiated a STOP A.
- there is either a DRIVE-CLiQ communication error or communication has failed.
- a time slice overflow of the safety software has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Controlar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Não desselecionar necessariamente todas funções de acionamento necessárias.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201630 <Local>SI CU: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive-integrated "Safety Integrated" function on the Control Unit (CU) has detected a brake control fault and initiated a STOP A.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Re fault value = 10, 11:
Fault in "open holding brake" operation.
- Parameter p1278 incorrectly set.
- No brake connected or wire breakage (check whether brake releases for p1278 = 1 and p9602/p9802 = 0 (SBC de-activated)).
- Ground fault in brake cable.
For fault value = 20:
Fault in "brake open" state.
- Short-circuit in brake winding.
Re fault value = 30, 31:
Fault in "close holding brake" operation.
- No brake connected or wire breakage (check whether brake releases for p1278 = 1 and p9602/p9802 = 0 (SBC de-activated)).
- Short-circuit in brake winding.
For fault value = 40:
Fault in "brake closed" state.
For fault value = 50:
Fault in the brake control circuit of the Control Unit or communication fault between the Control Unit and Motor Module (brake control).
For fault value = 80:
Safe Brake Adapter.
Fault in the brake control circuit of the Control Unit or communication fault between the Control Unit and Motor Module (brake control).
For fault value = 90:
Brake released for service purposes (X4).
Note:
The following causes may apply to fault values:
- motor cable is not shielded correctly.
- defect in control circuit of the Motor Module.

Correção: - check parameter p1278 (for SBC, only p1278 = 0 is permissible).
- for a parallel connection, check the setting of the power unit data set to control the holding brake (p7015).
- select Safe Torque Off and de-select again.
- check the motor holding brake connection.
- check the function of the motor holding brake.
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
- check that the electrical cabinet design and cable routing are in compliance with EMC regulations (e.g. shield of the motor cable and brake conductors are connected with the shield connecting plate and the motor connectors are tightly screwed to the housing).
- replace the Motor Module involved.
Operation with Safe Brake Module or Safe Brake Adapter:
- check the Safe Brake Module or Safe Brake Adapter connection.
- Replace the Safe Brake Module or Safe Brake Adapter.
Note:
CU: Control Unit
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated

201649 <Local>SI CU: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated na Control Unit.

Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Repetir a colocação em funcionamento da função "Safety Integrated" e executar o POWER ON.
- Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201650 <Local>SI da Control Unit: Teste de aceptancia necessário

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa:
The drive-integrated "Safety Integrated" function on the Control Unit requires an acceptance test.
Note:
This fault results in a STOP A that can be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
130: Safety parameters for the Motor Module not available.
Note:
This fault value is always output when Safety Integrated is commissioned for the first time.
1000: Reference and actual checksum on the Control Unit are not identical (booting).
- as a result of the changed current controller sampling time (p0115[0]), the clock cycle time for the Safety Integrated Basic Functions (r9780) was adapted.
- at least one checksum-checked piece of data is defective.
- Safety parameters set offline and loaded into the Control Unit.
2000: Reference and actual checksum on the Control Unit are not identical (commissioning mode).
- reference checksum incorrectly entered into the Control Unit (p9799 not equal to r9798).
- when de-activating the safety functions, p9501 or p9503 were not deleted.
2001: Reference and actual checksum on the Motor Module are not identical (commissioning mode).
- reference checksum incorrectly entered into the Motor Module (p9899 not equal to r9898).
- when de-activating the safety functions, p9501 or p9503 are not deleted.
2002: Enable of safety-related functions between the Control Unit and Motor Module differ (p9601 not equal to p9801).
2003: Acceptance test is required as a safety parameter has been changed.
2004: An acceptance test is required because a project with enabled safety-functions has been downloaded.
2005: The Safety logbook has identified that a functional safety checksum has changed. An acceptance test is required.
2010: Safe Brake Control is enabled differently between the Control Unit and Motor Module (p9602 not equal to p9802).
2020: Error when saving the safety parameters for the Motor Module.
3003: Acceptance test is required as a hardware-related safety parameter has been changed.
3005: The Safety logbook has identified that a hardware-related safety checksum has changed. An acceptance test is required.
9999: Subsequent response of another safety-related fault that occurred when booting that requires an acceptance test.

Correção:
For fault value = 130:
- carry out safety commissioning routine.
For fault value = 1000:
- check the Safety Integrated Basic Functions (r9780) and adapt the reference checksum (p9799).
- again carry out safety commissioning routine.
- replace the memory card or Control Unit.
- Using STARTER, activate the safety parameters for the drive involved (change settings, copy parameters, activate settings).

For fault value = 2000:
- check the safety parameters in the Control Unit and adapt the reference checksum (p9799).
For fault value = 2001:
- check the safety parameters in the Motor Module and adapt the reference checksum (p9899).
For fault value = 2002:
- enable the safety-related functions in the Control Unit and check in the Motor Module (p9601 = p9801).
Re fault value = 2003, 2004, 2005:
- Carry out an acceptance test and generate an acceptance report.
The procedure when carrying out an acceptance test as well as an example of the acceptance report are provided in the following literature:
SINAMICS S120 Function Manual Safety Integrated
The fault with fault value 2005 can only be acknowledged when the "STO" function is de-selected.
For fault value = 2010:
- check enable of the safety-related brake control in the Control Unit and Motor Module (p9602 = p9802).
For fault value = 2020:
- again carry out safety commissioning routine.
- replace the memory card or Control Unit.
For fault value = 3003:
- carry out the function checks for the modified hardware and generate an acceptance report.
The procedure when carrying out an acceptance test as well as an example of the acceptance report are provided in the following literature:
SINAMICS S120 Function Manual Safety Integrated
For fault value = 3005:
- carry out the function checks for the modified hardware and generate an acceptance report.
The fault with fault value 3005 can only be acknowledged when the "STO" function is de-selected.
For fault value = 9999:
- carry out diagnostics for the other safety-related fault that is present.
Note:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off
Veja também: p9799, p9899

201651 <Local>SI CU: A sincronização dos intervalos de tempo do Safety falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The "Safety Integrated" function requires a synchronization of the safety time slices between the Control Unit (CU) and Motor Module (MM) and between the Control Unit and the higher-level control. This synchronization routine was unsuccessful.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
121:
- with SINUMERIK Safety Integrated enabled, a drive-side warm restart was performed on the CU/NX.
- with SINUMERIK Safety Integrated enabled, the function "restore factory setting" was selected on a drive object of the CU and a drive-side warm restart was initiated.
150:
- fault in the synchronization to the PROFIBUS master.
All other values:
- only for internal Siemens troubleshooting.
Veja também: p9510
Correção: Para o valor de falha = 121:
- Executar o POWER ON/inicialização comum no comando de nível superior e no SINAMICS.
Para o valor de falha = 150:
- Controlar o ajuste do p9510 (SI Motion com ciclo sincronizado com o PROFIBUS-Master) e corrigir, se necessário.

De modo geral:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do comando de nível superior.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201651 <Local>SI CU: A sincronização dos intervalos de tempo do Safety falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_840
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The "Safety Integrated" function requires a synchronization of the safety time slices between the Control Unit (CU) and Motor Module (MM) and between the Control Unit and the higher-level control. This synchronization routine was unsuccessful.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
121:
- with SINUMERIK Safety Integrated enabled, a drive-side warm restart was performed on the CU/NX.
- with SINUMERIK Safety Integrated enabled, the function "restore factory setting" was selected on a drive object of the CU and a drive-side warm restart was initiated.
All other values:
- only for internal Siemens troubleshooting.
Veja também: p9510
Correção: For fault value = 121:
- carry out a common POWER ON/warm restart for the higher-level control and SINAMICS.
General:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
- upgrade the software of the higher-level control.
Note:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201652 <Local>SI CU: Ciclo de monitoração não permitido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: One of the Safety Integrated monitoring clock cycles is not permissible.
- the monitoring clock cycle integrated in the drive cannot be maintained due to the communication conditions required in the system.
- the monitoring clock cycle for safe motion monitoring functions is not permissible (p9500).
- the actual value sensing clock cycle for safe motion monitoring functions is not permissible (p9511).
- The sampling time for the current controller (p0112, p0115[0]) cannot be supported.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
For motion monitoring functions that are not enabled (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0), the following applies:
- Minimum setting for the monitoring clock cycle (in µs).
For motion monitoring functions that are enabled (p9601.2 = p9801.2 = 1 and/or p9501 > 0), the following applies:

100:
- No matching monitoring clock cycle was able to be found.
101:
- The monitoring clock cycle is not an integer multiple of the actual value sensing clock cycle.
102:
- An error has occurred when transferring the actual value sensing clock cycle to the Motor Module (MM).
103:
- An error has occurred when transferring the actual value sensing clock cycle to the Sensor Module.
104, 105:
- four times the current controller sampling time (p0115[0]) is greater than 1 ms when operating with a non-isochronous PROFIBUS.
- four times the current controller sampling time (p0115[0]) is greater than the DP clock cycle when operating with an isochronous PROFIBUS.
- The DP clock cycle is not an integer multiple of the sampling time of the current controller (p0115[0]).
106:
- The monitoring clock cycle does not match the monitoring clock cycle of the TM54F.
107:
- The actual value sensing clock cycle (p9511) is less than four times the current controller sampling time (p0115[0]).
- The actual value sensing clock cycle (p9511) is not an integer multiple of the sampling time of the current controller (p0115[0]).
108:
- The parameterized actual value sensing clock cycle cannot be set on this component
109:
- If the motion monitoring functions have been parameterized as encoderless (p9506), the actual value sensing clock cycle (p9511) and the current controller clock cycle (p0115[0]) must be identical.
The following applies to SINAMICS S110:
- If the motion monitoring functions have been parameterized as encoderless (p9506), the actual value sensing clock cycle p9511 must be = 250 µs.
110:
- The actual value sensing clock cycle (p9511) for safety with encoder (p9506 = 0) is less than 2 ms for this Control Unit (e.g. CU305).
111:
- The monitoring clock cycle is not an integer multiple of the sampling time of the current controller (p0115[0]).
200, 201:
- For the S120M the monitoring clock cycle cannot be maintained as a result of the conditions required in the system.
202:
- The current controller sampling time is set to zero (p0115[0]).

Correção: For enabled SI monitoring integrated in the drive (p9601/p9801 > 0):
- Upgrade the firmware of the Control Unit to a later version.
For enabled motion monitoring function (p9501 > 0):
- correct the monitoring clock cycle (p9500) and carry out POWER ON.
For fault value = 101:
- actual value sensing clock cycle corresponds to position control clock cycle/DP clock cycle (factory setting).
- for motion monitoring functions integrated in the drive (p9601/p9801bit 2 = 1) the actual value sensing clock cycle can be directly parameterized in p9511/p9311.
Re fault value = 104, 105:
- set a separate actual value sensing clock cycle in p9511.
- restrict operation to a maximum of two vector drives. For the standard setting in p0112, p0115, the current controller sampling time is automatically reduced to 250 µs. If the standard values were changed, then the current controller sampling time (p0112, p0115) should be appropriately set.
- increase the DP clock cycle for operation with a clock-cycle synchronous PROFIBUS so that there is a multiple clock cycle ratio of at least 4:1 between the DP clock cycle and the current controller sampling time. A clock cycle ratio of at least 8:1 is recommended.
- With firmware version 2.5, please ensure that parameter p9510 is set to 1 in the drive (clock cycle synchronous operation).
For fault value = 106:
- set the parameters for the monitoring clock cycles the same (p10000 and p9500 / p9300).
For fault value = 107:
- Set an actual value sensing clock cycle that matches the current controller clock cycle (p9511 >= 4 * p0115[0], 8 * p0115[0]) is recommended.
Note:
An actual value sensing clock cycle (p9511) that is set too low, can sporadically mean that safety messages C01711/ C30711 are output with message value 1020 or 1021.

For fault value = 108:
- set a suitable actual value sensing clock cycle in p9511.
- if the DP clock cycle is used as the actual value sensing clock cycle for operation with isochronous PROFIBUS (p9511 = 0), then a suitable DP clock cycle must be configured. This must be set to less than 8 ms. If this is not possible, then p9511 must be set to the required actual value sensing clock cycle (< 8 ms).
- For SIMOTION D410-2, a suitable multiple of the DP clock cycle (e.g. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10) must be parameterized. Otherwise, the clock cycle must be set to less than 8 ms.
For fault value = 109:
- set the actual value sensing clock cycle in p9511 to the same value as the current controller clock cycle (p0115[0]).
The following applies to SINAMICS S110:
- set the actual value sensing clock cycle to p9511 = 250 µs.
For fault value = 110:
- set the actual value sensing clock cycle in p9511 to 2 ms or higher.
For fault value = 111:
- set the monitoring clock cycle in p9500 as an integer multiple of the sampling time of the current controller (p0115[0]).
Re fault value = 200, 201:
- Increase the current controller sampling time (p0115[0]).
- If required, reduce the number of components connected to the corresponding DRIVE-CLiQ line, or distribute the components across several DRIVE-CLiQ sockets.
For fault value = 202:
- Set the current controller sampling time to a sensible value (p0115[0]).
Note:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201653 <Local>SI CU: PROFIBUS/PROFINET configuration error

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: There is a PROFIBUS/PROFINET configuration error for using Safety Integrated monitoring functions with a higher-level control (SINUMERIK or F-PLC).
Note:
For safety functions that have been enabled, this fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
200: A safety slot for receive data from the control has not been configured.
210, 220: The configured safety slot for the receive data from the control has an unknown format.
230: The configured safety slot for the receive data from the F-PLC has the incorrect length.
231: The configured safety slot for the receive data from the F-PLC has the incorrect length.
240: The configured safety slot for the receive data from the SINUMERIK has the incorrect length.
250: A PROFIsafe slot is configured in the higher-level F control, however PROFIsafe is not enabled in the drive.
300: A safety slot for the send data to the control has not been configured.
310, 320: The configured safety slot for the send data to the control has an unknown format.
330: The configured safety slot for the send data to the F-PLC has the incorrect length.
331: The configured safety slot for the send data to the F-PLC has the incorrect length.
340: The configured safety slot for the send data to the SINUMERIK has the incorrect length.

Correção: The following generally applies:
- check and, if necessary, correct the PROFIBUS/PROFINET configuration of the safety slot on the master side.
- upgrade the Control Unit software.
For fault value = 250:
- remove the PROFIsafe configuring in the higher-level F control or enable PROFIsafe in the drive.
Re fault value = 231, 331:
- configure the PROFIsafe telegram matching the parameterization in the F-PLC.
The following applies for p9501.30 = 1 (F-DI via PROFIsafe is enabled):
- PROFIsafe telegram 900 must be configured.
For p9501.30 = 0 (F-DI not enabled via PROFIsafe), the following applies:
- PROFIsafe telegram 30 must be configured.

201654 <Local>SI CU: Deviating PROFIsafe configuration

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The configuration of a PROFIsafe telegram in the higher-level control (F-PLC) does not match the parameterization in the drive.
Note:
This message does not result in a safety stop response.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1:
A PROFIsafe telegram is configured in the higher-level control, however PROFIsafe is not enabled in the drive (p9601.3).
2:
PROFIsafe is parameterized in the drive; however, a PROFIsafe telegram has not been configured in the higher-level control.

Correção: The following generally applies:
- check and, if necessary, correct the PROFIsafe configuration in the higher-level control.
Re alarm value = 1:
- remove the PROFIsafe configuring in the higher-level F control or enable PROFIsafe in the drive.
Re alarm value = 2:
- configure the PROFIsafe telegram to match the parameterization in the higher-level F-control.

201655 <Local>SI CU: Equalização das funções de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante a equalização das funções de monitoração do Safety Integrated da Control Unit (CU) e do Motor Module (MM). A Control Unit e o Motor Module não puderam determinar um bloco conjunto nas funções de monitoração do SI.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- Versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor Module são incompatíveis.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201656 <Local>SI CU: Parâmetros do Motor Module incorretos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: When accessing the Safety Integrated parameters for the Motor Module (MM) in the non-volatile memory, an error has occurred.
Note:
This fault results in a STOP A that can be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
129:
- safety parameters for the Motor Module corrupted.
- drive with enabled safety functions was possibly copied offline using the commissioning software and the project downloaded.
131: Internal Motor Module software error.
132: Communication errors when uploading or downloading the safety parameters for the Motor Module.
255: Internal software error on the Control Unit.

Correção: - Executar a colocação em funcionamento do Safety.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Para o valor de falha = 129:
- Ativar o modo de colocação em funcionamento do Safety (p0010 = 95).
- Adaptar o endereço de PROFIsafe (p9610).
- Inicializar a função de cópia para parâmetro SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar a alteração de dados (p9701 = DC hex).
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento do Safety (p0010 = 0).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Para o valor de falha = 132:
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes de EMC.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201657 <Local>SI CU: PROFIsafe telegram number invalid

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: The PROFIsafe telegram number set in p9611 is not valid.
When PROFIsafe is enabled (p9601.3 = 1), then a telegram number greater than zero must be entered in p9611.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Veja também: p9611, p60022
Correção: Check the telegram number setting (p9611).

201658 <Local>SI CU: PROFIsafe telegram number not equal

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The PROFIsafe telegram number is set differently in p9611 and p60022.
For p9611 not equal to 998, the following applies:
The telegram number must be identically set in both parameters.
The following applies for p9611 = 998:
As a result of the compatibility to firmware versions < 4.5, then only the values 0 and 30 are permitted in p60022.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Veja também: p9611, p60022
Correção: Match the telegram number in both parameters so that they are the same (p9611, p60022).

201659 <Local>SI CU: Pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The write request for one or several Safety Integrated parameters on the Control Unit (CU) was rejected.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The Safety Integrated password is not set.
2: A reset of the drive parameters was selected. However, the Safety Integrated parameters were not reset, as Safety Integrated is presently enabled.
3: The interconnected STO input is in the simulation mode.
10: An attempt was made to enable the STO function although this cannot be supported.
11: An attempt was made to enable the SBC function although this cannot be supported.
12: An attempt was made to enable the SBC function although this cannot be supported for a parallel circuit configuration (r9871.14).
13: An attempt was made to enable the SS1 function although this cannot be supported.
14: An attempt was made to enable the PROFIsafe communication - although this cannot be supported or the version of the PROFIsafe driver used on the CU and MM is different.
15: An attempt was made to enable the motion monitoring functions integrated in the drive although these cannot be supported.
16: An attempt was made to enable the STO function although this cannot be supported when the internal voltage protection (p1231) is enabled.
17: An attempt was made to enable the PROFIsafe function although this cannot be supported for a parallel circuit configuration.
18: An attempt was made to enable the PROFIsafe function for Basic Functions although this cannot be supported.
19: An attempt was made to enable the SBA (Safe Brake Adapter), although this cannot be supported.
20: An attempt was made to enable the motion monitoring functions integrated in the drive and the STO function, both controlled via F-DI.
21: An attempt was made to enable the motion monitoring functions integrated in the drive for a parallel connection, although these cannot be supported.
22: An attempt was made to enable the Safety Integrated functions although these cannot be supported by the connected Power Module.
23: For ESR, an attempt was made to enable the delay for pulse suppression, although this cannot be supported.
24: An attempt was made to enable the SBC function, although no power unit data set is set for the brake control (p7015 = 99).
25: An attempt was made to parameterize a PROFIsafe telegram although this cannot be supported.
26: At a digital input of the Control Unit, an attempt was made to activate the simulation mode (p0795), which is used by Safety Integrated (p10049).
33: An attempt was made to enable the motion monitoring functions without selection integrated in the drive (p9601.5, p9801.5), although this cannot be supported.
Veja também: p0970, p3900, r9771, r9871

Correção: For fault value = 1:
- set the Safety Integrated password (p9761).
For fault value = 2:
- Inhibit Safety Integrated (p9501, p9601) or reset safety parameters (p0970 = 5), then reset the drive parameters again.
For fault value = 3:
- end the simulation mode for the digital input (p0795).
Re fault value = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22 , 23:
- check whether there are faults in the safety function alignment between the Control Unit and the Motor Module involved (F01655, F30655) and if required, carry out diagnostics for the faults involved.
- use a Motor Module that supports the required function.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
For fault value = 16:
- inhibit the internal voltage protection (p1231).

For fault value = 20:
- correct setting in p9601.
For fault value = 22:
- use a Power Module that supports the Safety Integrated functions.
For fault value = 24:
- set the power unit data set for the holding brake (p7015).
For fault value = 25:
- use a Power Module that supports the PROFIsafe telegram selection.
- Correct the telegram number setting (p9611).
For fault value = 26:
- check whether p10049 is set. Also check p10006 and p10009. Check whether in p10046, p10047
a test top of the FDO with a read back input is parameterized.
- correct the setting in p9611.
For fault value = 33:
- Deselect motion monitoring functions without selection integrated in drive (p9601.5, p9801.5) and
select safety functions that are supported (see p9771/p9871),
or:
- use a Motor Module that supports the required function.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.

Note:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract
MM: Motor Module
SBA: Safe Brake Adapter
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponds to Stop Category 1 acc. to EN60204)
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill
Veja também: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201659 <Local>SI CU: Pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The write request for one or several Safety Integrated parameters on the Control Unit (CU) was rejected.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The Safety Integrated password is not set.
2: A reset of the drive parameters was selected. However, the Safety Integrated parameters were not reset, as Safety Integrated is presently enabled.
3: The interconnected STO input is in the simulation mode.
10: An attempt was made to enable the STO function although this cannot be supported.
11: An attempt was made to enable the SBC function although this cannot be supported.
12: An attempt was made to enable the SBC function although this cannot be supported for a parallel circuit configuration (r9871.14).
13: An attempt was made to enable the SS1 function although this cannot be supported.
14: An attempt was made to enable the PROFIsafe communication - although this cannot be supported or the version of the PROFIsafe driver used on the CU and MM is different.
15: An attempt was made to enable the motion monitoring functions integrated in the drive although these cannot be supported.
16: An attempt was made to enable the STO function although this cannot be supported when the internal voltage protection (p1231) is enabled.
17: An attempt was made to enable the PROFIsafe function although this cannot be supported for a parallel circuit configuration.
18: An attempt was made to enable the PROFIsafe function for Basic Functions although this cannot be supported.

19: An attempt was made to enable the SBA (Safe Brake Adapter), although this cannot be supported.
20: An attempt was made to enable the motion monitoring functions integrated in the drive and the STO function, both controlled via F-DI.
21: An attempt was made to enable the motion monitoring functions integrated in the drive for a parallel connection, although these cannot be supported.
22: An attempt was made to enable the Safety Integrated functions although these cannot be supported by the connected Power Module.
23: For ESR, an attempt was made to enable the delay for pulse suppression, although this cannot be supported.
24: An attempt was made to enable the SBC function, although no power unit data set is set for the brake control (p7015 = 99).
25: An attempt was made to parameterize a PROFIsafe telegram although this cannot be supported.
26: At a digital input of the Control Unit, an attempt was made to activate the simulation mode (p0795), which is used by Safety Integrated (p10049).
33: An attempt was made to enable the motion monitoring functions without selection integrated in the drive (p9601.5, p9801.5), although this cannot be supported.
Veja também: p0970, p3900, r9771, r9871

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Informar senha para Safety Integrated (p10061).
Para o valor de falha = 2:
- Bloquear o Safety Integrated (p9501, p9601) ou resetar os parâmetros de Safety (p0970 = 5), e depois resetar novamente os parâmetros de acionamento.
Para o valor de falha = 3:
- Modo de simulação para finalizar a entrada digital (p0795).
Para o valor de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22 , 23:
- Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário (F01655, F30655).
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Para o valor de falha = 16:
- Bloquear a proteção de tensão interna (p1231).
Para o valor de falha = 20:
- Corrigir o ajuste no p9601.
Para o valor de falha = 22:
- Empregar um Power Module que ofereça suporte às funções do Safety Integrated.
Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
MM: Motor Module
SBA: Safe Brake Adapter
SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)
Veja também: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201660 <Local>SI CU: Funções seguras não suportadas

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O Motor Module (MM) não dá suporte às funções seguras (p. ex. versão incompatível do Motor Module). Não é possível nenhuma colocação em funcionamento do Safety Integrated.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.
Correção: - Empregar Motor Module que dá suporte para as funções seguras.
- Atualizar o software do Motor Module.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201661 <Local>SI CU: Simulation of the safety inputs active

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The simulation of the digital inputs of the Control Unit (p0795) is active.
It is not permissible that safety inputs (refer to p9620, p10022 ... p10032) are simulated.
Fault value (r0949, interpret binary):
The display bits indicate which DIs may not be simulated.
Correção: Deactivate the simulation of the digital inputs of the Control Unit
for the safety inputs (refer to p795) and acknowledge the fault.

201663 <Local>SI CU: Cópia de parâmetros de SI rejeitada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: One of the following values is saved in p9700 or was entered offline: 87 or 208.
This is the reason that when booting, an attempt is made to copy SI parameters from the Control Unit to the Motor Module. However, no safety-relevant function has been selected on the Control Unit (p9501 = 0, p9601 = 0). Copying was rejected for safety reasons.
As a consequence, inconsistent parameterization can occur in both monitoring channels, which in turn results in additional error messages.
Especially for inconsistent enabling of the safety functions on both monitoring channels (p9601 = 0, p9801 <> 0), fault F30625 is output.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Veja também: p9700
Correção: - Set p9700 to 0.
- Check p9501 and p9601 and if required, correct.
- Restart the copying function by entering the corresponding value into p9700.
Alternatively, using the STARTER commissioning tool, perform the following steps in the online mode:
- Call the "Safety Integrated" screen form (the field "Select safety functions" is at "No Safety Integrated").
- Click on "Change settings".
- Click on "Activate settings" (as a consequence, Safety Integrated is inhibited on both monitoring channels).
- save all parameters (p0977 = 1 or "copy RAM to ROM").
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.

201664 <Local>SI CU: No automatic firmware update

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: During booting, the system detected that the "Firmware update automatic" function (p7826 = 1) was not activated.
This function must be activated for automatic firmware updates/downgrades to prevent impermissible version combinations when safety functions are enabled.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Veja também: p7826

Correção: Para funções de segurança habilitadas (p9501 <> 0 e/ou p9601 <> 0):
1. Ativar a função "Atualização automática de Firmware" (p7826 = 1).
2. Salvar os parâmetros (p0977 = 1) e executar o POWER ON.
Com a desativação das funções de segurança (p9501 = 0, p9601 = 0) é possível confirmar a falha depois de sair do modo de colocação em funcionamento do Safety.

201665 <Local>SI CU: O sistema está defeituoso

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi detectado um defeito no sistema antes da última ou na atual inicialização. Eventualmente foi executada uma reinicialização (Reset).
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy qualquer):
- Erro na atual inicialização/operação.
800004 hex:
- Os parâmetros p9500/p9300 não são iguais sob determinada situação. Além disso, é exibida a mensagem de Safety C01711/C30711.
Outros valores:
- Defeito antes da última inicialização no sistema.

Correção: - Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
Para o valor de falha = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy qualquer):
- Certifique-se de que a Control Unit está realmente ligada com o Power Module.
Para o valor de falha = 800004 hex:
- Controlar se os parâmetros p9500/p9300 estão iguais.

201666 <Local>SI Motion CU: Sinal 1 estático na F-DI para confirmação segura

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Existe um sinal 1 lógico por mais de 10 segundos na F-DI parametrizado no p10006.
Se na F-DI não houver nenhuma confirmação própria para a confirmação segura, então deve aparecer um sinal 0 lógico estático. Com isso é evitada uma confirmação segura acidental (e o sinal "Internal Event Acknowledge") quando ocorre uma ruptura de fio ou uma das duas entradas digitais for violada.

Correção: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

201669 <Local>SI Motion: Combinação de motor e módulo de potência imprópria

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The combination of motor and power unit used is not suitable for using safe motion monitoring functions without an encoder.
The ratio between the power unit rated current (r0207[0]) and rated motor current (p0305) is greater than 5.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Number of the motor data set, which caused the fault.
Notice:
If this alarm is not observed, then message C01711 or C30711 – with the value 1041 ... 1044 – can sporadically occur.
Correção: Utilizar um módulo de potência adequado com baixa capacidade ou um motor com maior capacidade.

201670 <Local>SI Motion: Parametrização do Sensor Module inválida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The parameterization of a Sensor Module used for Safety Integrated is not permissible.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: No encoder was parameterized for Safety Integrated.
2: An encoder was parameterized for Safety Integrated that does not have an A/B track (sine/cosine).
3: The encoder data set selected for Safety Integrated is still not valid.
4: A communication error with the encoder has occurred.
5: Number of relevant bits in the encoder coarse position invalid.
6: DRIVE-CLiQ encoder configuration invalid.
7: Non-safety relevant component of the encoder coarse position for the linear DRIVE-CLiQ encoder not valid.
8: Parameterized Safety comparison algorithm not supported.
9: Relationship between the grid division and measuring step for linear DRIVE-CLiQ encoder is not binary.
10: For an encoder used for Safety Integrated, not all of the Drive Data Sets (DDS) are assigned to the same Encoder Data Set (EDS) (p0187 ... p0189).
Correção: Re fault value = 1, 2:
- use and parameterize an encoder that Safety Integrated supports (encoder with track A/B sine-wave, p0404.4 = 1).
For fault value = 3:
- check whether the drive or drive commissioning function is active and if required, exit this (p0009 = p00010 = 0), save the parameters (p0971 = 1) and carry out a POWER ON
For fault value = 4:
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Sensor Module involved and if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
For fault value = 5:
- p9525 = 0 (not permissible). Check the encoder parameterization on the Sensor Modules involved.
For fault value = 6:
- check p9515.0 (for DRIVE-CLiQ encoders, the following applies: p9515.0 = 1). Check the encoder parameterization on the Sensor Modules involved.
For fault value = 7:
- p12033 for an encoder used for Safety Integrated is not equal to 1. Use a linear DRIVE-CLiQ and parameterize for p12033 = 1.
For fault value = 8:
- check p9541. Use and parameterize an encoder that implements an algorithm supported by Safety Integrated.
For fault value = 9:
- check p9514 and p9522. Use an encoder and parameterize, where the ratio between p9514 and p9522 is binary.
For fault value = 10:
- align the EDS assignment of all of the encoders used for Safety Integrated (p0187 ... p0189).
For fault value = 11:
- p12036 for an encoder used for Safety Integrated is not equal to 0. Use a linear DRIVE-CLiQ and parameterize for p12036 = 0.
Note:
SI: Safety Integrated

201671 <Local>SI Motion: Parametrização do encoder incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The parameterization of the encoder used by Safety Integrated is different to the parameterization of the standard encoder.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number of the non-corresponding safety parameter.

Correção: Ajustar a parametrização entre o encoder Safety e o encoder padrão.
Nota:
SI: Safety Integrated

201672 <Local>SI CU: Motor Module software / hardware incompatível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The existing Motor Module software does not support safe motion monitoring or is not compatible to the software on the Control Unit or there is a communications error between the Control Unit and Motor Module.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The existing Motor Module software does not support the safe motion monitoring function.
2, 3, 6, 8: There is a communications error between the Control Unit and Motor Module.
4, 5, 7: The existing Motor Module software is not compatible to the software on the Control Unit.
9,10,11,12: The actual Motor Module software does not support safe encoderless motion monitoring.
13: At least one Motor Module in parallel operation does not support the safe motion monitoring function.

Correção: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
Para o valor de falha = 1:
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte ao monitoramento seguro de movimento.
Para o valor de falha = 2, 3, 6, 8:
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
Para o valor de falha = 4, 5, 7, 9, 13:
- Atualizar o software do Motor Module.
Nota:
SI: Safety Integrated

201673 <Local>SI Motion: Software/hardware de Sensor Module incompatível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The existing Sensor Module software and/or hardware does not support the safe motion monitoring function with the higher-level control.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.

Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Atualizar o software do Sensor Module.
- Empregar Sensor Module que dá suporte para a monitoração de movimentos.
Nota:
SI: Safety Integrated

201674 <Local>SI Motion CU: Safety function not supported by PROFIsafe telegram

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: The monitoring function enabled in p9501 and p9601 is not supported by the currently set PROFIsafe telegram (p9611).
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret bitwise binary):
Bit 24 = 1:
Transfer SLS (SG) limit value via PROFIsafe not supported (p9501.24).
Bit 25 = 1:
Transfer safe position via PROFIsafe is not supported (p9501.25).
Correção: - Deselect the monitoring function involved (p9501, p9601).
- set the matching PROFIsafe telegram (p9611).
Note:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed / SG: Safely reduced speed
SP: Safe Position

201680 <Local>SI Motion CU: Erro de checksum das monitorações seguras

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The actual checksum calculated by the drive and entered in r9728 via the safety-relevant parameters does not match the reference checksum saved in p9729 at the last machine acceptance.
Safety-relevant parameters have been changed or a fault is present.
Note:
This fault results in a STOP A that can be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Checksum error for SI parameters for motion monitoring.
1: Checksum error for SI parameters for actual values.
2: Checksum error for SI parameters for component assignment.
Correção: - check the safety-relevant parameters and if required, correct.
- execute the function "Copy RAM to ROM".
- perform a POWER ON if safety parameters requiring a POWER ON have been modified.
- carry out an acceptance test.

201681 <Local>SI Motion CU: Valor de parâmetro incorreto

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The parameter cannot be parameterized with this value.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
yyyyxxxx dec:
yyyy = supplementary information,
xxxx = parameter
yyyy = 0: no additional information available.

xxxx = 9500:
p9500 is not equal to p9300 or not an integer multiple of the sampling time of the current controller (p0115[0]).
xxxx = 9501:
It is not permissible to enable the function "n<nx hysteresis and filtering" (p9501.16) in conjunction with the function "extended functions without selection" (p9601.5).
xxxx = 9505:
When SLP is active (p9501.1 = 1), the modulo function is activated and this is not permitted (p9505 not equal to 0).
xxxx = 9511:
yyyy = 1:
p9511 is not equal to p9311.
yyyy = 2:
On a double axis motor module, between the drive objects, no different values in p9511 and p0115[0] is permitted.
xxxx = 9522:
The gear stage was set too high.
xxxx = 9544:
For linear axes, the maximum value is limited to 1 mm.
xxxx = 9547:
p9547 is too low.
xxxx = 9585:
For Safety without encoder and synchronous motor, a value of 4 must be entered into p9585.
xxxx = 9601:
yyyy = 1:
If motion monitoring functions integrated in the drive (p9601.2 = 1) and extended functions without selection (p9601.5 = 1) are enabled, then PROFIsafe (p9601.3 = 1) or onboard F-DI (p9601.4 = 1) is not possible.
yyyy = 2:
Extended functions without selection (p9601.5 =1) are enabled, without enabling motion monitoring functions integrated in the drive (p9601.2).
yyyy = 3:
Onboard F-DI are enabled, without enabling motion monitoring functions integrated in the drive (p9601.2).
yyyy = 4:
Onboard F-DI are enabled, then it is not permissible to simultaneously set PROFIsafe and F-DI via PROFIsafe (p9501.30).
yyyy = 5:
Transfer of the SLS limit value via PROFIsafe (p9501.24) has been enabled, without enabling PROFIsafe.
yyyy = 6:
Transfer of the safe position via PROFIsafe (p9501.25) has been enabled, without enabling PROFIsafe.

Correção: Correct parameter (if required, also on the second monitoring channel, p9801).
xxxx: parameter,
yyyy: supplementary information.

xxxx = 9500:
- Transfer of the safe position via PROFIsafe (p9501.25) has been enabled, without enabling PROFIsafe.
Set p9500 "SI Motion monitoring clock cycle" as an integer multiple of p115[0] "Current controller sampling time".
Align parameters 9300 and 9500, backup parameters (p0971 = 1) and carry out a POWER ON.
With hysteresis/filtering enabled (p9501.16 = 1), the following applies:
- Set parameters p9546/p9346 and p9547/p9347 acc. to the following rule: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347.
- The following rule must also be adhered to when actual value synchronization (p9501.3 = 1) is enabled: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347.
xxxx = 9501:
- Correct parameters p9501.16 and p9301.16, or deselect the extended functions without selection (p9601.5).

xxxx = 9505:
Correct parameter p9501.1 or p9505.
xxxx = 9507:
Set synchronous or induction motor according to p0300.
xxxx = 9511:
Align parameters p9311 and p9511, backup parameters (p0971 = 1) and carry out a POWER ON.
xxxx = 9517:
Also check p9516.0.
xxxx = 9522:
Correct parameters.
xxxx = 9544:
Correct parameter (for linear axes, the maximum value is limited to 1 mm).
xxxx = 9585:
Correct parameter (if required, also on the second monitoring channel, p9385).
xxxx = 9601:
yyyy = 1:
Only enable motion monitoring functions integrated in the drive (p9601.2 = 1) and extended functions without selection (p9601.5 = 1), or only enable PROFIsafe (p9601.3 = 1) or only onboard F-DI (p9601.4 = 1).
yyyy = 2, 3:
Enable motion monitoring functions integrated in the drive (p9601.2 = 1).
yyyy = 4:
If onboard F-DI are enabled, then it is not permissible to simultaneously set PROFIsafe and F-DI via PROFIsafe (p9501.30), deselect PROFIsafe functionality or onboard F-DI.
yyyy = 5:
To transfer the SLS limit values via PROFIsafe (p9501.24 = 1), also enable PROFIsafe (p9601.3 =1) and motion monitoring functions integrated in the drive (p9601.2 = 1).
yyyy = 6:
For the safe position via PROFIsafe (p9501.25 = 1), also enable PROFIsafe (p9601.3 =1) and motion monitoring functions integrated in the drive (p9601.2 = 1).

201682 <Local>SI Motion CU: Função de monitoração não suportada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The monitoring function enabled in p9501, p9601, p9801, p9307 or p9507 is not supported in this firmware version.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Monitoring function SLP not supported (p9501.1).
2: Monitoring function SCA not supported (p9501.7 and p9501.8 ... 15 and p9503).
3: Monitoring function SLS override not supported (p9501.5).
4: Monitoring function external ESR activation not supported (p9501.4).
5: Monitoring function F-DI in PROFIsafe not supported (p9501.30).
6: Enable actual value synchronization not supported (p9501.3).
9: Monitoring function not supported by the firmware or enable bit not used.
10: Monitoring functions only supported for a SERVO drive object.
11: Encoderless monitoring functions (p9506.1) only supported for motion monitoring integrated in the drive (p9601.2).
12: Monitoring functions for ncSI are not supported for CU305.
20: Motion monitoring functions integrated in the drive are only supported in conjunction with PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 and p9801.1 ... 2).
21: Enable a safe motion monitoring function (in p9501), not supported for enabled basic functions via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1).
22: Encoderless monitoring functions in "chassis" format not supported.
23: CU240 does not support monitoring functions requiring an encoder.
24: Monitoring function SDI not supported (p9501.17).
25: Drive-integrated motion monitoring functions not supported (p9501, p9601.2).
26: hysteresis and filtering for SSM monitoring function without an encoder not supported (p9501.16).
27: This hardware does not support onboard F-DI and F-DO.

29: SINAMICS S120M: SSM encoderless not supported.
31: This hardware does not support transfer SLS (SG) limit value via PROFIsafe (p9301/p9501.24).
33: Safety functions without selection not supported (p9601.5, p9801.5).
34: This module does not support safe position via PROFIsafe.
36: Function "SS1 without OFF3" not supported.
40: SIMOTION D410-2: Motion monitoring functions integrated in the drive or PROFIsafe control not supported.
41: SIMOTION D410-2: Safety functions not supported for the "Chassis" format.
42: Motion monitoring functions SLP and SP not supported for D4x5-2 and CX32-2 (p9501.1, 25).
43: Motion monitoring functions SLP and SP as well as PROFIsafe telegrams 31/901/902 not supported for D410 (p9501.1, 24, 25, 30 / 9611).
9586: Set value of p9586/p9386 is greater than the supported maximum value.
9588: Set value of p9588/p9388 is greater than the supported maximum value.
9589: Set value of p9589/p9389 is greater than the supported maximum value.

Correção: - De-select the monitoring function involved (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801, p9307, p9507).
- Reduce the set value (p9586 , p9588 , p9589).
Note:
ESR: Extended Stop and Retract
SCA: Safe Cam / SN: Safe software cam
SDI: Safe Direction (safe motion direction)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position / SE: Safe software limit switches
SLS: Safely-Limited Speed / SG: Safely reduced speed
SP: Safe Position
Veja também: p9501, p9503, r9771

201683 <Local>SI Motion CU: Falta liberação de SOS/SLS

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A função básica importante de safety "SOS/SLS" não é habilitado no p9501 embora são habilitados outras funções importantes de monitorizações na safety.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Correção: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9501.0) e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9501

201684 <Local>SI Motion: Os valores limite da posição limitada de segurança estão trocados

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: For the function "Safely-Limited Position" (SE), a lower value is in p9534 than in p9535.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Limit values SLP1 interchanged.
2: Limit values SLP2 interchanged.

Correção: Corrigir os valores limite no p9534 e p9535 e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)

201685 <Local>SI Motion CU: O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The limit value for the function "Safely-Limited Speed" (SLS) is greater than the speed that corresponds to an encoder limit frequency of 500 kHz.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Maximum permissible speed.
Correção: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9531

201686 <Local>SI Motion: Parametrização da posição de came não permitida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: At least one enabled "Safety Cam" (SCA) is parameterized in p9536 or p9537 too close to the tolerance range around the modulo position.
The following conditions must be complied with to assign cams to a cam track:
- the cam length of cam x = p9536[x]-p9537[x] must be greater or equal to the cam tolerance + the position tolerance (= p9540 + p9542). This also means that for cams on a cam track, the minus position value must be less than the plus position value.
- the distance between 2 cams x and y (minus position value[y] - plus position value[x] = p9537[y] - p9536[x]) on a cam track must be greater than or equal to the cam tolerance + position tolerance (= p9540 + p9542).
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the "Safe Cam" with an illegal position.
Veja também: p9501
Correção: Corrigir a posição do came e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9536, p9537

201687 <Local>SI Motion: Parametrização do valor Modulo SCA (SN) não permitida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O modulo parametrizado avaliado para o função "Came Seguro" (SCA) não é um múltiplo de 360 000 mGraus.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.

Correção: Corrigir o valor Modulo para SCA e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9505

201688 <Local>SI Motion CU: Sincronização de valor atual não é permitida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: - It is not permissible to enable actual value synchronization for a 1-encoder system.
- It is not permissible to simultaneously enable actual value synchronization and a monitoring function with absolute reference (SCA/SLP).
- It is not permissible to simultaneously enable actual value synchronization and safe position via PROFIsafe.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.

Correção: - Either select the "actual value synchronization" function or parameterize a 2-encoder system.
- Either de-select the function "actual value synchronization" or the monitoring functions with absolute reference (SCA/SLP) and carry out a POWER ON.
- Either deselect the "actual value synchronization" function or do not enable "Safe position via PROFIsafe".
Note:
SCA: Safe Cam / SN: Safe software cam
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position / SE: Safe software limit switches
SP: Safe Position
Veja também: p9501, p9526

201689 <Local>SI Motion: Eixo configurado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: The axis configuration was changed (e.g. changeover between linear axis and rotary axis).
Parameter p0108.13 is internally set to the correct value.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number of parameter that initiated the change.
Veja também: p9502

Correção: Após a comutação deverá ser executado o seguinte:
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento de safety (p0010).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- Executar POWER ON.
Uma vez que a Control Unit seja ligada, a mensagem de safety F01680 ou F30680 indica que os checksums em r9398[0] e r9728[0] foram alterados no acionamento. Deve ser executado o seguinte:
- Ativar o modo de comissionamento de safety novamente.
- Comissionamento de safety completo do acionamento.

- Sair do modo de comissionamento de safety (p0010).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- Executar um POWER ON.

Nota:
No software de colocação em funcionamento as unidades somente serão exibidas de modo consistente após um Upload de projeto.

201690 <Local>SI Motion: Problema de backup de dados na NVRAM

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: There is not sufficient memory space in the NVRAM on the drive to save parameters r9781 and r9782 (safety logbook).
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: There is no physical NVRAM available in the drive.
1: There is no longer any free memory space in the NVRAM.
Correção: Para o valor de falha = 0:
- Utilizar Control Unit com NVRAM.

Para o valor de falha = 1:
- Desativar as funções desnecessárias e ocupar a capacidade de memória na NVRAM.
- Contatar a Hotline.

Nota:
NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (memória não volátil para leitura e gravação)

201691 <Local>SI Motion: Ti and To unsuitable for DP cycle

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The configured times for PROFIBUS communication are not permitted and the DP cycle is used as the actual value acquisition cycle for the safe movement monitoring functions.
Isochronous PROFIBUS:
The sum of Ti and To is too high for the selected DP cycle. The DP cycle should be at least 1 current controller cycle greater than the sum of Ti and To.
No isochronous PROFIBUS:
The DP clock cycle must be at least 4x the current controller clock cycle.
Notice:
If this alarm is not observed, then message C01711 or C30711 – with the value 1020 ... 1021 – can sporadically occur.
Correção: Configure Ti and To low so that they are suitable for the DP cycle or increase the DP cycle time.
Alternative when SI monitoring integrated in the drive is enabled (p9601/p9801 > 0):
Use the actual value acquisition cycle p9511/p9311 and, in turn, set independently from DP cycle. The actual values sensing clock cycle must be at least 4x the current controller clock cycle. A clock cycle ratio of at least 8:1 is recommended.
Veja também: p9511

201692 <Local>SI Motion CU: Valor de parâmetro não permitido sem encoder.

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The parameter cannot be set to this value if encoderless motion monitoring functions have been selected in p9506.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number with the incorrect value.
Veja também: p9501
Correção: - Corrigir os parâmetros especificados no valor de falha.
- Se necessário, desabilite as funções de monitoramento de movimento sem encoder (p9506).
Veja também: p9501

201693 <Local>SI da Control Unit: A parametrização do Safety sofreu alteração e exige a reinicialização/POWER ON

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Safety parameters have been changed; these will only take effect following a warm restart or POWER ON.
Notice:
All changed parameters of the safety motion monitoring functions will only take effect following a warm restart or POWER ON.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Parameter number of the safety parameter which has changed, necessitating a warm restart or POWER ON.
Correção: - Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Nota:
Antes da realização do teste de aprovação deve ser executado um POWER ON em todos os componentes.

201694 <Local>SI Motion CU: A versão de Firmware do Motor Module é mais antiga que a Control Unit

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A versão de Firmware do Motor Module é mais antiga do que a versão da Control Unit.
É possível que as funções do Safety não estejam disponíveis (r9771/r9871).
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Esta mensagem também pode aparecer se após uma atualização automática de Firmware ainda não tenha sido executado um POWER ON (alarme A01007).
Correção: Atualizar o Firmware do Motor Module para a versão mais recente.
Veja também: r9390, r9590

201695 <Local>SI Motion: O Sensor Module foi substituído

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Houve uma substituição de um Sensor Module que é utilizado nos monitoramentos seguros de movimento. É necessária uma confirmação da substituição de hardware. Em seguida deve ser realizado um teste de aprovação.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Correção: Carry out the following steps using the STARTER commissioning software:
- press the "Acknowledge hardware replacement" button in the safety screen form.
- execute the function "Copy RAM to ROM".
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
As an alternative, carry out the following steps in the expert list of the commissioning software:
- start the copy function for the node identifier on the drive (p9700 = 1D hex).
- acknowledge the hardware CRC on the drive (p9701 = EC hex).
- save all parameters (p0977 = 1).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
Then carry out an acceptance test (refer to the Safety Integrated Function Manual).
For SINUMERIK, the following applies:
HMI supports the replacement of components with Safety functions (operating area "Diagnostics" --> Softkey "Alarm list" --> Softkey "Confirm SI HW" etc.).
The precise procedure is given in the following document:
SINUMERIK Function Manual Safety Integrated
Veja também: p9700, p9701

201696 <Local>SI Motion: Seleção de teste das monitorações de movimento durante a inicialização

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O teste de funções de monitoração de movimento já foi ilegalmente ativo no boot.
Esta é a razão pela qual o teste é apenas executado novamente após selecionar o procedimento de verificação forçada parametrizado em p9705.
Nota:
Esta mensagem não resulta em uma resposta de parada segura.
Veja também: p9705

Correção: Retirar a seleção do procedimento de verificação forçada da função de monitoramento de movimentação de segurança e então selecione novamente.
A fonte de sinal para iniciação é parametrizada na entrada do binector p9705.
Observar:
Não é permitido utilizar entradas TM54F para iniciar a parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated
Veja também: p9705

201697 <Local>SI Motion: Necessário executar o teste das monitorações de movimento

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The time set in p9559 for the forced checking procedure of the safety motion monitoring functions has been exceeded. A new test is required.
After next selecting the forced checking procedure parameterized in p9705, the message is withdrawn and the monitoring time is reset.
Note:
- This message does not result in a safety stop response.

- As the shutdown paths are not automatically checked during booting, an alarm is always issued once booting is complete.
- The test must be performed within a defined, maximum time interval (p9559, maximum of 9000 hours) in order to comply with the requirements as laid down in the standards for timely fault detection and the conditions to calculate the failure rates of safety functions (PFH value). Operation beyond this maximum time period is permissible if it can be ensured that the forced checking procedure is performed before persons enter the hazardous area and who are depending on the safety functions correctly functioning.
Veja também: p9559, p9705

Correção: Executar a dinamização das monitorações seguras de movimento.
A fonte de sinais para ativação está parametrizada no binector Input: p9705.
Observar:
Não é permitido utilizar entradas TM54F para iniciar a parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated
Veja também: p9705

201698 <Local>SI da CU: Modo de colocação em funcionamento ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The commissioning of the "Safety Integrated" function is selected.
This message is withdrawn after the safety functions have been commissioned.
Note:
- This message does not result in a safety stop response.
- In the safety commissioning mode, the "STO" function is internally selected.
Veja também: p0010

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated

201699 <Local>SI CU: Teste de desligamento necessário

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The time set in p9659 for the forced checking procedure of the safety shutdown paths has been exceeded. The safety shutdown paths must be re-tested.
After the next time the "STO" function is de-selected, the message is withdrawn and the monitoring time is reset.
Note:
- This message does not result in a safety stop response.
- The test must be performed within a defined, maximum time interval (p9659, maximum of 9000 hours) in order to comply with the requirements as laid down in the standards for timely fault detection and the conditions to calculate the failure rates of safety functions (PFH value). Operation beyond this maximum time period is permissible if it can be ensured that the forced checking procedure is performed before persons enter the hazardous area and who are depending on the safety functions correctly functioning.
Veja também: p9659

Correção: Habilitar e desabilitar o STO.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201700 <Local>SI Motion CU: STOP A ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The drive is stopped via a STOP A (pulses are suppressed via the safety shutdown path of the Control Unit).
Possible causes:
- stop request from the second monitoring channel.
- pulses not suppressed after a parameterized time (p9557) after test stop selection.
- subsequent response to the message C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR limit exceeded".
- subsequent response to the message C01714 "SI Motion CU: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C01701 "SI Motion CU: STOP B initiated".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C01716 "SI Motion CU: tolerance for safe motion direction exceeded".

Correção: - remove the cause of the fault on the second monitoring channel.
- carry out a diagnostics routine for message C01706.
- carry out a diagnostics routine for message C01714.
- carry out a diagnostics routine for message C01701.
- carry out a diagnostics routine for message C01715.
- carry out a diagnostics routine for message C01716.
- check the value in p9557 (where available), increase the value if necessary, and carry out a POWER ON
- check the shutdown path of the Control Unit (check DRIVE-CLiQ communication if it has been implemented)
- replace the Motor Module/Power Module
- replace Control Unit.

This message can be acknowledged without a POWER ON as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- motion monitoring functions with SINUMERIK: via the machine control panel in acceptance test mode only

Note:
SAM: Safe Acceleration Monitor (safe acceleration monitoring)
SBR: Safe Brake Ramp (safe brake ramp monitoring)
SI: Safety Integrated

201701 <Local>SI Motion CU: STOP B ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM (OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The drive is stopped via a STOP B (braking along the OFF3 deceleration ramp).
As a result of this fault, after the time parameterized in p9556 has expired, or the speed threshold parameterized in p9560 has been undershot, message C01700 "STOP A initiated" is output.
Possible causes:
- stop request from the second monitoring channel.
- subsequent response to the message C01714 "SI Motion CU: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C01711 "SI Motion CU: Defect in a monitoring channel".
- subsequent response to the message C01707 "SI Motion CU: tolerance for safe operating stop exceeded".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C01716 "SI Motion CU: tolerance for safe motion direction exceeded".

Correção: - remove the cause of the fault on the second monitoring channel.
- carry out a diagnostics routine for message C01714.
- carry out a diagnostics routine for message C01711.
- carry out a diagnostics routine for message C01707.
- carry out a diagnostics routine for message C01715.
- carry out a diagnostics routine for message C01716.

This message can be acknowledged without a POWER ON as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe

- motion monitoring functions with SINUMERIK: via the machine control panel in acceptance test mode only
Note:
SI: Safety Integrated

201706 <Local>SI Motion CU: SAM/SBR com limite excedido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9506 = 0) ou sem encoder com monitoramento ajustado para aceleração (p9506 = 3):
SAM - Monitoramento seguro para aceleração. Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.
Funções de monitoramento de movimento sem encoder com monitoramento de rampa de frenagem ajustado (p9506 = 1):
SBR - Monitoramento seguro de rampa de frenagem. Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou a comutação SLS para a faixa de velocidade mais baixa, a velocidade excedeu a tolerância configurada.
O acionamento é parado através da mensagem C01700 "SI Motion: STOP A ativado".
Correção: Verificar o comportamento de frenagem, e eventualmente corrigir a tolerância para a função "SAM" ou a parametrização da função "SBR".
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
- Monitoramentos de movimento com o SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina apenas em modo de teste de aprovação.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9548, p9581, p9582, p9583

201707 <Local>SI Motion CU: Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A posição atual se afastou da posição nominal mais do que a tolerância de parada.
O drive é parado através da mensagem C01701 "SI Motion: STOP B ativado".
Correção: - Verificar se existem outras falhas do Safety e eventualmente executar o diagnóstico para as respectivas falhas.
- Controlar se a tolerância de parada é compatível com a precisão e dinâmica de controle do eixo.
- Executar POWER ON.
Esta mensagem somente pode ser quitada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina, apenas no modo teste de aceitação
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9530

201708 <Local>SI Motion CU: STOP C ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: STOP2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive is stopped via a STOP C (braking along the OFF3 deceleration ramp).
"Safe Operating Stop" (SOS) is activated after the parameterized time has expired.
Possible causes:
- stop request from the higher-level control.
- subsequent response to the message C01714 "SI Motion CU: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C01716 "SI Motion CU: tolerance for safe motion direction exceeded".
Veja também: p9552

Correção: - remove the cause of the fault at the control.
- carry out a diagnostics routine for message C01714/C01715/C01716.
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: Via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel
Note:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop / SBH: Safe operating stop

201709 <Local>SI Motion CU: STOP D ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive is stopped via a STOP D (braking along the path).
"Safe Operating Stop" (SOS) is activated after the parameterized time has expired.
Possible causes:
- stop request from the higher-level control.
- subsequent response to the message C01714 "SI Motion CU: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C01716 "SI Motion CU: tolerance for safe motion direction exceeded".
Veja também: p9553

Correção: - remove the cause of the fault at the control.
- carry out a diagnostics routine for message C01714/C01715/C01716.
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: Via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel
Note:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop / SBH: Safe operating stop

201710 <Local>SI Motion CU: STOP E ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive is stopped via a STOP E (retraction motion).
"Safe Operating Stop" (SOS) is activated after the parameterized time has expired.
Possible causes:
- stop request from the higher-level control.
- subsequent response to the message C01714 "SI Motion CU: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C01716 "SI Motion CU: tolerance for safe motion direction exceeded".
Veja também: p9554

Correção: - remove the cause of the fault at the control.
- carry out a diagnostics routine for message C01714/C01715/C01716.
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: Via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel
Note:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop / SBH: Safe operating stop

201711 <Local>SI Motion CU: Defeito em um canal monitorado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: When cross-comparing the two monitoring channels, the drive detected a difference between the input data or results of the monitoring functions and initiated a STOP F. One of the monitoring functions no longer reliably functions - i.e. safe operation is no longer possible.
If at least one monitoring function is active, then after the parameterized timer has expired, the message C01701 "SI Motion: STOP B initiated" is output.
The message value that resulted in a STOP F is displayed in r9725. The described message values involve the crosswise data comparison between the Control Unit and Motor Module. If the drive is operated together with a SINUMERIK, the message values are described in message 27001 of SINUMERIK.
The following message values may also occur in the following cases if the cause that is explicitly mentioned does not apply:
- cycle times not set uniformly (p9500/p9300 and p9511/p9311)
- differently parameterized axis types (p9502/p9302).
- excessively fast cycle times (p9500/p9300, p9511/p9311).
- for message values 3, 44 ... 57, 232 and 1-encoder systems, differently parameterized encoder values (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).
- incorrect synchronization.
Message value (r9749, interpret decimal):
0 to 999: Number of the cross-compared data that resulted in this fault.
Message values that are not subsequently listed are only for internal Siemens troubleshooting.
0: Stop request from the other monitoring channel.
1: Status image of monitoring functions SOS, SLS or SLP (result list 1) (r9710[0], r9710[1]).
2: Status image of monitoring function SCA or n < nx (result list 2) (r9711[0], r9711[1]).
3: The position actual value differential (r9713) between the two monitoring channels is greater than the tolerance in p9542/p9342. When actual value synchronization is enabled (p9501.3/p9301.3), the velocity differential (based on the position actual value) is greater than the tolerance in p9549/p9349.
4: Error when synchronizing the crosswise data comparison between the two channels.
5: Function enable signals (p9501/p9301)
6: Limit value for SLS1 (p9531[0]/p9331[0])
7: Limit value for SLS2 (p9531[1]/p9331[1])
8: Limit value for SLS3 (p9531[2]/p9331[2])
9: Limit value for SLS4 (p9531[3]/p9331[3])
10: Standstill tol. (p9530/p9330)
11: Upper limit value for SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).
12: Lower limit value for SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).
13: Upper limit value for SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).
14: Lower limit value for SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).
31: Position tolerance (p9542/p9342) or (p9549/p9349) when actual value synchronization is enabled (p9501.3/p9301.3)
32: Position tolerance for safe referencing (p9544/p9344).
33: Time, velocity changeover (p9551/p9351)
35: Delay time, pulse canc. (p9556/p9356)
36: Checking time, pulse canc. (p9557/p9357)
37: Trans. time, STOP C to SOS (p9552/p9352)
38: Trans. time STOP D to SOS (p9553/p9353)
39: Trans. time, STOP E to SOS (p9554/p9354)

40: Stop response for SLS (p9561/p9361)
41: Stop response for SLP1 (p9562[0]/p9362[0])
42: Shutdown speed, pulse canc. (p9560/p9360)
43: Memory test, stop response (STOP A).
44 ... 57: General
Possible cause 1 (during commissioning or parameter modification)
The tolerance value for the monitoring function is not the same on the two monitoring channels.
Possible cause 2 (during active operation)
The limit values are based on the actual value (r9713). If the safe actual values on the two monitoring channels do not match, the limit values, which have been set at a defined interval, will also be different (i.e. corresponding to fault value 3). This can be ascertained by checking the safe actual positions.
44: Position actual value (r9713) + limit value for SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety monitoring clock cycle
45: Position actual value (r9713) - limit value for SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety monitoring clock cycle
46: Position actual value (r9713) + limit value for SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety monitoring clock cycle
47: Position actual value (r9713) - limit value for SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety monitoring clock cycle
48: Position actual value (r9713) + limit value for SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety monitoring clock cycle
49: Position actual value (r9713) - limit value for SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety monitoring clock cycle
50: Position actual value (r9713) + limit value for SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety monitoring clock cycle
51: Position actual value (r9713) - limit value for SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety monitoring clock cycle
52: Standstill position + tolerance (p9530/9330)
53: Standstill position - tolerance (p9530/9330)
54: Position actual value (r9713) + limit value nx (p9546/p9346) + tolerance (p9542/p9342)
55: Position actual value (r9713) + limit value nx (p9546/p9346)
56: Position actual value (r9713) - limit value nx (p9546/p9346)
57: Position actual value (r9713) - limit value nx (p9546/p9346) - tolerance (p9542/p9342)
58: Actual stop request.
75: Velocity limit nx (p9546, p9346).
When the function "n<nx: hysteresis and filtering" (p9501.16=1) is enabled, this fault value is also output for a different hysteresis tolerance (p9547/p9347).
76: Stop response for SLS1 (p9563[0]/p9363[0])
77: Stop response for SLS2 (p9563[1]/p9363[1])
78: Stop response for SLS3 (p9563[2]/p9363[2])
79: Stop response for SLS4 (p9563[3]/p9363[3])
80: Modulo value for SP for rotary axes (p9505/p9305).
81: Velocity tolerance for SAM (p9548/p9348)
82: SGEs for SLS correction factor.
83: Acceptance test timer (p9558/p9358)
84: Trans. time STOP F (p9555/p9355)
85: Trans. time bus failure (p9580/p9380)
86: ID 1-encoder system (p9526/p9326).
87: Encoder assignment, second channel (p9526/p9326)
89: Encoder limit freq.
230: Filter time constant for n < nx.
231: Hysteresis tolerance for n < nx.
232: Smoothed velocity actual value.
233: Limit value nx / safety monitoring clock cycle + hysteresis tolerance.
234: Limit value nx / Safety monitoring clock cycle.
235: -Limit value nx / Safety monitoring clock cycle.
236: -Limit value nx / safety monitoring clock cycle - hysteresis tolerance.
237: SGA n < nx.
238: Speed limit value for SAM (p9568/p9368).
239: Acceleration for SBR (p9581/p9381 and p9583/p9383).
240: Inverse value of acceleration for SBR (p9581/p9381 and p9583/p9383).
241: Deceleration time for SBR (p9582/p9382).
242: Encoderless safety (p9506/p9306).
243: Extended alarm acknowledgment (p9507/p9307).
244: Encoderless actual value sensing filter time (p9587/p9387).
245: Encoderless actual value sensing minimum current (p9588/p9388).
246: Voltage tolerance acceleration (p9589/p9389).
247: SDI tolerance (p9564/p9364).
248: SDI positive upper limit (0x7fffffff).
249: Position actual value (r9713) - SDI tolerance.
250: Position actual value (r9713) + SDI tolerance.

251: SDI negative lower limit (0x80000001).
252: SDI stop response (p9566/p9366).
253: SDI delay time (p9565/p9365).
254: Setting the evaluation delay for actual value sensing after pulse enable (p9586/p9386).
255: Setting, behavior during pulse suppression (p9509/p9309).
256: Status image of monitoring functions SOS, SLS, SLP, test stop, SBR, SDI (result list 1 ext) (r9710).
257: Safety functions for motion monitoring functions without selection (p9512/p9312) different.
258: Fault tolerance, actual value sensing encoderless (p9585/p9385).
259: Scaling factor for safe position via PROFIsafe (p9574/p9374) different.
260: Modulo value including scaling (p9505/p9305 and p9574/p9374) for SP with 16 bit.
261: Scaling factor for acceleration for SBR different.
262: Scaling factor for the inverse value of the acceleration for SBR different.
263: Stop response for SLP2 (p9562[1]/p9362[1])
264: Position tolerance including scaling (p9542/p9342 and p9574/p9374) for SP with 16 bit.
1000: Watchdog timer has expired. Too many signal changes have occurred at safety-relevant inputs.
1001: Initialization error of watchdog timer.
1002:
User agreement after the timer has expired different.
The user agreement is not consistent. After a time of 2 s has expired, the status of the user agreement is different in both monitoring channels.
1003:
Reference tolerance exceeded.
When the user agreement is set, the difference between the new reference point that has been determined after power up (absolute encoder) or reference point approach (distance-coded or incremental measuring system) and the safe actual position (saved value + traversing distance) is greater than the reference tolerance (p9544). In this case, the user agreement is withdrawn.
1004:
Plausibility error for user agreement.
1. If the user agreement has already been set, then setting is initiated again. In this case, the user agreement is withdrawn.
2. The user agreement was set, although the axis has still not been referenced.
1005:
- For safe motion monitoring functions without encoder: pulses already suppressed for test stop selection.
- For safe motion monitoring functions with encoder: STO already active for test stop selection.
1011: Acceptance test status between the monitoring channels differ.
1012: Plausibility violation of the actual value from the encoder.
1020: Cyc. communication failure between the monit. cycles.
1021: Cyc. communication failure between the monit. channel and Sensor Module.
1022: Sign-of-life error for DRIVE-CLiQ encoder CU
1023: Error in the effectiveness test in the DRIVE-CLiQ encoder
1032: Sign-of-life error for DRIVE-CLiQ encoder MM
1033: Error checking offset between POS1 and POS2 for DRIVE-CLiQ encoder CU
1034: Error checking offset between POS1 and POS2 for DRIVE-CLiQ encoder MM
1041: Current absolute value too low (encoderless)
1042: Current/voltage plausibility error
1043: Too many acceleration phases
1044: Actual current values plausibility error.
5000 ... 5140:
PROFIsafe message values.
For these fault values, the failsafe control signals (failsafe values) are transferred to the safety functions.
5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: An internal software error has occurred (only for internal Siemens troubleshooting).
5012: Error when initializing the PROFIsafe driver.
5013: The result of the initialization is different for the two controllers.
5022: Error when evaluating the F parameters. The values of the transferred F parameters do not match the expected values in the PROFIsafe driver.
5025: The result of the F parameterization is different for the two controllers.
5026: CRC error for the F parameters. The transferred CRC value of the F parameters does not match the value calculated in the PST.
5065: A communications error was identified when receiving the PROFIsafe telegram.
5066: A time monitoring error (timeout) was identified when receiving the PROFIsafe telegram.
6000 ... 6166:
PROFIsafe message values (PROFIsafe driver for PROFIBUS DP V1/V2 and PROFINET).

For these fault values, the failsafe control signals (failsafe values) are transferred to the safety functions.
6000: A fatal PROFIsafe communication error has occurred.
6064 ... 6071: Error when evaluating the F parameters. The values of the transferred F parameters do not match the expected values in the PROFIsafe driver.
6064: Destination address and PROFIsafe address are different (F_Dest_Add).
6065: Destination address not valid (F_Dest_Add).
6066: Source address not valid (F_Source_Add).
6067: Watchdog time not valid (F_WD_Time).
6068: Incorrect SIL level (F_SIL).
6069: Incorrect F-CRC length (F_CRC_Length).
6070: Incorrect F parameter version (F_Par_Version).
6071: CRC error for the F parameters (CRC1). The transferred CRC value of the F parameters does not match the value calculated in the PROFIsafe driver.
6072: F parameterization is inconsistent.
6165: A communications error was identified when receiving the PROFIsafe telegram. The fault may also occur if an inconsistent or out-of-date PROFIsafe telegram has been received after switching the Control Unit off and on or after plugging in the PROFIBUS/PROFINET cable.
6166: A time monitoring error (timeout) was identified when receiving the PROFIsafe telegram.
7000: Difference of the safe position is greater than the parameterized tolerance (p9542/p9342).
7001: Scaling value for the safe position in the 16 bit notation, too low (p9574/p9374).
7002: Cycle counter for transferring the safe position is different in both monitoring channels.
Veja também: p9555, r9725

Correção: The following generally applies:
The monitoring clock cycles in both channels and the axis types should be checked for equality and the same setting applied if necessary. If the error continues to be identified, increasing the monitoring clock cycles may resolve it.
Re message value = 0:
- no error was identified in this monitoring channel. Note the error message of the other monitoring channel (for MM: C30711).
Re message value = 3:
Commissioning phase:
Encoder evaluation for own or second channel has been set incorrectly --> Correct the encoder evaluation.
In operation:
Check the mechanical design and the encoder signals.
Re message value = 4:
The monitoring clock cycles in both channels should be checked for equality and if required, set the same. In combination with fault value 5 from the other monitoring channel (with MM: C30711), the monitoring clock cycle settings must be increased.
Re message value = 232:
-increase the hysteresis tolerance (p9547/p9347). Possibly set the filtering higher (p9545/p9345).
Re message value = 1 ... 999:
- if the message value is listed under cause: Check the crosswise-compared parameters to which the message value refers.
- copy the safety parameters.
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
- correction of the encoder evaluation. The actual values differ as a result of mechanical faults (V belts, travel to a mechanical endstop, wear and window setting that is too narrow, encoder fault, ...).
Re message value = 1000:
- investigate the signal associated with the safety-relevant input (contact problems).
Re message value = 1001:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
Re message value = 1002:
- Perform safe acknowledgment, set the user agreement in both monitoring channels simultaneously (within 2 s).
Re message value = 1003:
- check the mechanical system of the axis. It is possible that the axis was shifted when switched-off, and the last saved actual position no longer corresponds with the new actual position after the system has been powered up again.
- Increase the tolerance for the actual value comparison when referencing (p9544).
Then check the actual values, perform a POWER ON and set the user agreement again.
Re message value = 1004:
For 1., the following applies: Perform safe acknowledgment. Set the user agreement again.

For 2., the following applies: Perform safe acknowledgment. Only set the user agreement again if the axis has been referenced.
Re message value = 1005:
- For safe motion monitoring functions without encoder: check the conditions for pulse enable.
- For safe motion monitoring functions with encoder: check the conditions for STO deselection.
Note:
For a power module, the test stop should always be performed for pulse enable (independent of whether with encoder or without encoder).
Re message value = 1011:
- for diagnostics, refer to parameter (r9571).
Re message value = 1012:
- upgrade the Sensor Module software.
- for 1-encoder systems, the following applies: check the encoder parameters for equality (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- For DQI encoders the following applies: If required, upgrade the firmware version of the Control Unit to a more recent version, which is released for DQI encoders.
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
Re message value = 1020, 1021:
- check the communication link.
- increase the monitoring cycle clock settings (p9500, p9511).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- replace the hardware.
Re message value = 1033:
- If required, upgrade the firmware version of the Control Unit to a more recent version, which is released for DQI encoders.
Re message value = 1041:
- Check whether the motor has sufficient current (>r9785[0]).
- reduce the minimum current (p9588).
- for synchronous motors increase the absolute value of p9783.
- Check whether the function "Closed-loop controlled operation with HF signal injection" is activated (p1750.5 = 1) and if required, deactivate.
Re message value = 1042:
- increase the ramp-function generator ramp-up/down time (p1120/p1121).
- check that the current/speed control is set correctly (torque-generating/field-generating current and actual speed value may not fluctuate).
- reduce the dynamic response of the setpoint value.
- Check the absolute current and voltage values, and set the control behavior so that this is greater than 3% of the rated converter data in operation or in the case of a fault.
Re message value = 1043:
- increase the voltage tolerance (p9589).
- increase the ramp-function generator ramp-up/down time (p1120/p1121).
- check that the current/speed control is set correctly (torque-generating/field-generating current and actual speed value may not fluctuate).
- reduce the dynamic response of the setpoint value.
Re message value = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
- upgrade firmware to later version.
- contact the Hotline.
- replace the Control Unit.
Re message value = 5012:
- check the setting of the PROFIsafe address of the Control Unit (p9610) and that of the Motor Module (p9810). It is not permissible for the PROFIsafe address to be 0 or FFFF!
Re message value = 5013, 5025:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check the setting of the PROFIsafe address of the Control Unit (p9610) and that of the Motor Module (p9810).
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
Re message value = 5022:
- check the setting of the values of the F parameters at the PROFIsafe slave (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Re message value = 5026:
- check the settings of the values of the F parameters and the F parameter CRC (CRC1) calculated from these at the PROFIsafe slave and update.
Re message value = 5065:
- check the configuration and communication at the PROFIsafe slave (cons. No. / CRC).
- check the setting of the value for F parameter F_WD_Time on the PROFIsafe slave and increase if necessary.
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
Re message value = 5066:
- check the setting of the value for F parameter F_WD_Time on the PROFIsafe slave and increase if necessary.
- evaluate diagnostic information in the F host.
- check PROFIsafe connection.
Re message value = 6000:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
- increase the monitoring cycle clock settings (p9500, p9511).
- upgrade firmware to later version.
- contact the Hotline.
- replace the Control Unit.
Re message value = 6064:
- check the setting of the value in the F parameter F_Dest_Add at the PROFIsafe slave.
- check the setting of the PROFIsafe address of the Control Unit (p9610) and that of the Motor Module (p9810).
Re message value = 6065:
- check the setting of the value in the F parameter F_Dest_Add at the PROFIsafe slave. It is not permissible for the destination address to be either 0 or FFFF!
Re message value = 6066:
- check the setting of the value in the F parameter F_Source_Add at the PROFIsafe slave. It is not permissible for the source address to be either 0 or FFFF!
Re message value = 6067:
- check the setting of the value in the F parameter F_WD_Time at the PROFIsafe slave. It is not permissible for the watch time to be 0!
Re message value = 6068:
- check the setting of the value in the F parameter F_SIL at the PROFIsafe slave. The SIL level must correspond to SIL2!
Re message value = 6069:
- check the setting of the value in the F parameter F_CRC_Length at the PROFIsafe slave. The setting of the CRC2 length is 2-byte CRC in the V1 mode and 3-byte CRC in the V2 mode!
Re message value = 6070:
- check the setting of the value in the F parameter F_Par_Version at the PROFIsafe slave. The value for the F parameter version is 0 in the V1 mode and 1 in the V2 mode!
Re message value = 6071:
- check the settings of the values of the F parameters and the F parameter CRC (CRC1) calculated from these at the PROFIsafe slave and, if required, update.
Re message value = 6072:
- check the settings of the values for the F parameters and, if required, correct.
The following combinations are permissible for F parameters F_CRC_Length and F_Par_Version:
F_CRC_Length = 2-byte CRC and F_Par_Version = 0
F_CRC_Length = 3-byte CRC and F_Par_Version = 1
Re message value = 6165:
- if the fault occurs after powering up the Control Unit or after plugging in the PROFIBUS/PROFINET cable, acknowledge the fault.
- check the configuration and communication at the PROFIsafe slave.
- check the setting of the value for F parameter F_WD_Time on the PROFIsafe slave and increase if necessary.
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
Re message value = 6166:
- check the configuration and communication at the PROFIsafe slave.
- check the setting of the value for F parameter F_WD_Time on the PROFIsafe slave and increase if necessary.
- evaluate diagnostic information in the F host.
- check PROFIsafe connection.
Re message value = 7000:
- Increase the position tolerance (p9542/p9342).

- Determine the actual position of CU (r9713[0] and the second channel r9713[1], and check the difference for plausibility.
- Reduce the difference of the actual position from CU (r9713[0] and the second channel r9713[1] for a 2-encoder system.
Re message value = 7001:
- Increase the scaling value for the safe position in the 16 bit notation (p9574/p9374).
- If required, reduce the traversing range.
Re message value = 7002:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: Via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel
Veja também: p9300, p9500

201712 <Local>SI Motion CU: Defeito no processamento F-IO

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: When cross checking and comparing the two monitoring channels, the drive detected a difference between parameters or results of the F-IO processing and initiated a STOP F. One of the monitoring functions no longer reliably functions - i.e. safe operation is no longer possible.
The safety message C01711 with message value 0 is also displayed due to initiation of STOP F.
If at least one monitoring function is active, the safety message C01701 "SI Motion: STOP B initiated" is output after the parameterized timer has expired.
Message value (r9749, interpret decimal):
Number of the cross-compared data that resulted in this message.
1: SI discrepancy monitoring time inputs (p10002, p10102).
2: SI acknowledgement internal event input terminal (p10006, p10106).
3: SI STO input terminal (p10022, p10122).
4: SI SS1 input terminal (p10023, p10123).
5: SI SS2 input terminal (p10024, p10124).
6: SI SOS input terminal (p10025, p10125).
7: SI SLS input terminal (p10026, p10126).
8: SI SLS_Limit(1) input terminal (p10027, p10127).
9: SI SLS_Limit(2) input terminal (p10028, p10128).
10: SI Safe State signal selection (p10039, p10139).
11 SI F-DI input mode (p10040, p10140).
12: SI F-DO 0 signal sources (p10042, p10142).
13: Different states for static inactive signal sources (p10006, p10022 ... p10031).
14: SI discrepancy monitoring time outputs (p10002, p10102).
15: SI acknowledgment internal event (p10006, p10106).
16: SI test sensor feedback signal test mode selected for test stop (p10046, p10146, p10047, p10147).
17: SI delay time for test stop at DOs (p10001).
18 ... 25: SI test sensor feedback signal (p10046, p10146, p10047, p10147). Expected state of internal readback signal, generated from the selected test stop mode.
26 ... 33: SI test sensor feedback signal (p10046, p10146, p10047, p10147). Expected state of external readback signal, generated from the selected test stop mode.
34 ... 41: SI test sensor feedback signal (p10046, p10146, p10047, p10147). Expected state of second internal readback signal, generated from the selected test stop mode.
42: Internal data for processing the second internal readback signal, generated from the selected test stop mode (p10047, p10147).
43: Internal data for processing the internal readback signal, generated from the selected test stop mode (p10047, p10147).
44: Internal data for processing the external readback signal, generated from the selected test stop mode (p10047, p10147).
45: Internal data for initialization state of test stop mode, dependent upon test stop parameters.

46: SI digital inputs debounce time (p10017, p10117)
47: Selection F-DI for PROFIsafe (p10050, p10150)
48: Screen form of the F-DIs used (p10006, p10022 ... p10031).
49: SI SDI positive input terminal (p10030, p10130).
50: SI SDI negative input terminal (p10031, p10131).
51: SI SLP input terminal (p10032, p10132).
52: SI SLP select input terminal (p10033, p10133).
53: Internal data for retraction logic (p10009, p100109).
54: SI F-DI for retraction SLP (p10009, p100109).

Correção: - Confira parametrização nos parâmetros envolvidos e corrente se requerido.
- Assegure a igualdade copiando o dado SI para o segundo canal e então execute o teste de aceitação.
- Confira o monitoramento de ciclo de clock em p9500 e p9300 para igualdade.
Nota;
Esta mensagem pode ser reconhecida via F-DI ou PROFIsafe.
Veja também: p9300, p9500

201714 <Local>SI Motion CU: Velocidade limitada de segurança excedida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O acionamento movimentou-se mais rápido que o valor limite de velocidade (p9531) previsto. O acionamento é parado pela reação de parada projetada (p9563).
Valor de mensagem (r9749, interpretar decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.
Correção: - Verificar o programa de deslocamento no controle.
- Controlar os limites da "Velocidade limitada de segurança" (SLS) e, se necessário, adaptar (p9531).
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9531, p9563

201715 <Local>SI Motion CU: Safely-Limited Position exceeded

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The axis has moved past a parameterized position that is monitored by the "SLP" function.
Message value (r9749, interpret decimal):
10: SLP1 violated.
20: SLP2 violated.
Correção: - check the traversing/motion program in the control.
- check the limits for "SLP" function and if required, adapt (p9534, p9535).
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel
Note:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position / SE: Safe software limit switches
Veja também: p9534, p9535

201716 <Local>SI Motion CU: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The tolerance for the "safe motion direction" function was exceeded. The drive is stopped as a result of the configured stop response (p9566).
Message value (r9749, interpret decimal):
0: Tolerance for the "safe motion direction positive" function exceeded.
1: Tolerance for the "safe motion direction negative" function exceeded.
Correção: - check the traversing/motion program in the control.
- check the tolerance for "SDI" function and if required, adapt (p9564).
This message can be acknowledged as follows:
- Deselect the "SDI" function and select again.
- Perform a safe acknowledgment via F-DI or PROFIsafe.
Note:
SDI: Safe Direction (safe motion direction)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9564, p9565, p9566

201730 <Local>SI Motion CU: Reference block for dynamic safely limited speed invalid

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The reference block transferred via PROFIsafe is negative.
A reference block is used to generate a referred velocity limit value based on the reference quantity "Velocity limit value SLS1" (p9531[0]).
The drive is stopped as a result of the configured stop response (p9563[0]).
Message value (r9749, interpret decimal):
requested, invalid reference block.
Correção: In the PROFIsafe telegram, input data S_SLS_LIMIT_IST must be corrected.
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: Via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel
Note:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed / SG: Safely reduced speed

201745 <Local>SI Motion CU: Controlar o torque de frenagem durante o teste de frenagem

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)
Causa: Através do parâmetro p2003 pode ser modificada a normalização do "brake torque" para o "brake test".
Para o "braking test", deve ser executado novamente um "acceptance test". Isto, determina que o "braking test" é executado com o "braking torque" correto.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Repetir o teste de aceptancia para teste seguro de frenagem quando o teste de frenagem é aplicado.
Veja também: p2003

201750 <Local>SI Motion CU: Falha de hardware do encoder de segurança

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O encoder utilizado nas monitorações seguras de movimento apresenta uma falha de hardware.
Valor de mensagem (r9749, valor em decimal):
Palavra de estado do encoder 1, palavra de estado do encoder 2 que gerou a mensagem.
Correção: - check the encoder connection.
- replace encoder.
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: Via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel.
Note regarding encoder replacement for a third-party motor:
The serial number of the encoder must be copied in order to acknowledge this safety message.
This can be realized using p0440 = 1 or p1990 = 1.

201751 <Local>SI Motion CU: Erro do teste de efetividade do enconder de safety.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O encoder Drive-CliQ utilizado para sinais de funções de monitoramento de movimento seguro em um erro do teste de efetividade.
Valor da mensagem (r9749, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.
Correção: - check the encoder connection.
- replace encoder.
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions integrated in the drive: Via Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel

201770 <Local>SI Motion CU: Erro por discrepância das entradas ou saídas à prova de erros

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: As entradas/saídas digitais à prova de erros (F-DI/F-DO) apresentam um estado diferente maior do que o parametrizado no p10002/p10102.
Valor de falha (r0949, interpretar por Bits):
yyyyxxxx bin
xxxx: Erro por discrepância nas entradas digitais à prova de erros (F-DI).
Bit 0: Erro por discrepância na F-DI 0
Bit 1: Erro por discrepância na F-DI 1
...
yyyy: Erro por discrepância nas saídas digitais à prova de erros (F-DO).
Bit 0: Erro por discrepância na F-DO 0
...
Nota:
Se vários erros por discrepância ocorreram sequencialmente, então esta falha será mencionada apenas para o primeiro erro ocorrido.

Correção: - Inspecionar a fiação da F-DI (problemas de contato).
Nota:
Esta mensagem pode ser confirmada através da F-DI ou PROFIsafe.
Os erros por discrepância de uma F-DI somente podem ser confirmados totalmente se for executada uma confirmação segura após a eliminação da causa da falha (p10006 ou confirmação via PROFIsafe). Enquanto a confirmação segura não for executada, a respectiva F-DI persistirá internamente em estado seguro.
Em processos de manobra cíclicos na F-DI, eventualmente, o tempo de discrepância deverá ser adaptado à frequência de comutação.

Se a duração do período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do p10002, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:
p10002 < (tp / 2) - td (o tempo de discrepância deve ser menor que a metade da duração de período menos o tempo de discrepância real)
p10002 >= p9500 (o tempo de discrepância deve ser pelo menos igual ao p9500)
p10002 > td (o tempo de discrepância deve ser maior que o tempo de discrepância real de comutação)
td = Possível tempo de discrepância real em ms, que pode ocorrer em um processo de manobra. Este deve equivaler pelo menos a 1 ciclo de amostragem SI (veja o p9500).
tp = Duração de período de um processo de manobra em ms.
Com a estabilização p10017 ativada o tempo de discrepância é pré-definido diretamente pelo tempo de estabilização.

Se a duração de período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do tempo de estabilização, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:
p10002 < p10017 + 1 ms - td
p10002 > td
p10002 >= p9500

Exemplo:
Com um ciclo de amostragem SI de 12 ms e uma frequência de comutação de 110 ms (p10017 = 0) o tempo de discrepância pode ser configurado no máximo pelas seguintes condições:
p10002 <= (110/2 ms) - 12 ms = 43 ms
Como resultado temos o p10002 arredondado <= 36 ms (visto que o tempo de discrepância é assumido como um valor arredondado nos ciclos de amostragem SI, deve-se arredondar até um ciclo de amostragem SI inteiro, caso não seja um múltiplo de um ciclo de amostragem SI).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

201772 <Local>SI Motion CU: Parada de teste das entradas/saídas à prova de erros ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No momento é executada a parada de teste para as entradas digitais à prova de erros (F-DI) e/ou saídas digitais à prova de erros (F-DO).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)
Correção: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.

201773 <Local>SI Motion CU: Parada de teste com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa:

Ocorreu uma falha na CU durante a parada de teste das saídas à prova de erros.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
RRRVWXYZ hex:
R: Reservado.
V: Estado real do canal DO afetado (comp. X) na CU (corresponde aos estados retornados do HW, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
W: Estado exigido do canal DO afetado (comp. X, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
X: Canais DO afetados que apresentam uma falha (Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
Y: Motivo da falha da parada de teste.
Z: Estado da parada de teste, no qual ocorreu a falha.

Y: Motivo da falha da parada de teste
Y = 1: Lado do MM em estado incorreto de parada de teste (falha interna).
Y = 2: Os estados esperados dos DOs não foram preenchidos (CU305: Readback via DI 22 / CU240 Readback DI 2).
Y = 3: Estado de temporizados com falha por parte da CU (falha interna)
Y = 4: Os estados das DOs de diagnóstico não foram preenchidos (CU305: Readback interno no canal MM).
Y = 5: Os estados das segundas DOs de diagnóstico não foram preenchidos (CU305: Readback interno no canal CU).
Dependendo do motivo da falha (2, 4 ou 5) o X e o V indicam o estado da Di e da DO de diagnóstico, respectivamente.
No caso de várias falhas de parada de teste, será indicada a primeira falha ocorrida.

Z: Estado da parada de teste e com isso as ações de teste associadas
Z = 0 ... 3: Fase de sincronização de uma parada de teste entre a CU e o Motor Module sem ações de manobra
Z = 4: DO + OFF e DO - OFF
Z = 5: Verificação da ação esperada
Z = 6: DO + ON e DO - ON
Z = 7: Verificação da ação esperada
Z = 8: DO + OFF e DO - ON
Z = 9: Verificação da ação esperada
Z = 10: DO + ON e DO - OFF
Z = 11: Verificação da ação esperada
Z = 12: DO + OFF e DO - OFF
Z = 13: Verificação da ação esperada
Z = 14: Fim da parada de teste

Ações esperadas de diagnóstico em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: 0/-/-/1
7: 0/-/-/0
9: 0/-/-/0
11: 1/-/-/1
13: 0/-/-/1
Segundas ações esperadas de diagnóstico em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: -/-/-/1
7: -/-/-/0
9: -/-/-/1
11: -/-/-/0
13: -/-/-/1
Ações esperadas de DI em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: -/1/1/-
7: -/0/0/-
9: -/0/1/-
11: -/0/1/-
13: -/1/1/-

Exemplo:
É mencionada a falha F01773 (CU) com valor de falha = 0001_0127 e a mensagem F30773 (MM) com valor de mensagem = 0000_0127.
Isto significa que no estado 7 (Z = 7) após a mudança (manobra) da DO-0 (X = 1) para ON/ON o estado do sinal externo de retorno não foi corretamente definido (Y = 2).
Aqui o valor de falha 0001_0127 indica que se esperava o 0 (W = 0) e do hardware foi retornado 1 (V = 1).
Aqui o valor de falha 0000_0127 no MM indica a ação esperada.

O W e o V sempre são idênticos na falha F30773 e indicam com o 0 que se esperava o 0 na entrada de retorno, o qual, todavia, não estava presente no outro canal (na CU).

Correção: Inspecionar das F-DOs e reiniciar a parada de teste.
Nota:
A falha será eliminada assim que a parada de teste for concluída com sucesso.
No caso de várias falhas de parada de teste, será indicada a primeira falha ocorrida.
Eventualmente, após a reinicialização da parada de teste, será mencionada a próxima falha de parada de teste presente.

201774 <Local>SI Motion CU: Parada de teste necessária

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - after powering up the drive, a test stop has still not been carried out.
- a new test stop is required after commissioning.
- the time to carry out the forced checking procedure (test stop) has expired (p10003).
Note:
- The test must be performed within a defined, maximum time interval (p10003, maximum of 8760 hours) in order to comply with the requirements as laid down in the standards for timely fault detection and the conditions to calculate the failure rates of safety functions (PFH value). Operation beyond this maximum time period is permissible if it can be ensured that the forced checking procedure is performed before persons enter the hazardous area and who are depending on the safety functions correctly functioning.
Correção: Ativar a parada de teste (BI: p10007).

201795 <Local>SI Motion CU: Wait time after exiting the safe pulse cancellation expired

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: After exiting safe pulse cancellation, within the wait time of 5 seconds, encoderless actual value sensing was not able to be activated for the extended functions without selection.
A change is again made into the "safe pulse cancellation" state.
Correção: - Check missing enable signals, which prevent the drive control from being commissioned (r0046).
- Evaluate possible fault messages of the encoderless actual value sensing and remove.

201796 <Local>SI CU: Wait for communication

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The drive waits for communication to be established to execute the safety-relevant motion monitoring functions.
Note:
In this state, the pulses are safely suppressed.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wait for communication to be established to SINUMERIK.
2: Wait for communication to be established to TM54F.
3: Wait for communication to be established to PROFIsafe F-Host.

Correção: If, after a longer period of time, the message is not automatically withdrawn, the following checks have to be made as appropriate:
For communication with SINUMERIK, the following applies:
- check any other PROFIBUS messages/signals present and remove their cause.
- check that assignment of the axes on the higher-level control to the drives in the drive unit is correct.
- check enable signal of the safety-relevant motion monitoring functions for the corresponding axis on the higher-level control and if required, set it.
For communication with TM54F, the following applies:
- check any other messages/signals present for DRIVE-CLiQ communication with the TM54F and remove their cause.
- check the setting of p10010. All the drive objects controlled by the TM54F must be listed.
For communication with PROFIsafe F-Host, the following applies:
- Check any other PROFIsafe communication messages/signals present and evaluate them.
- check the operating state of the F-Host.
- Check the communication connection to the F Host.
- Check the communication connection to the Motor Module. It must be ensured that when the Control Unit powers up, the Motor Module is connected and at the latest is also switched-on with the Control Unit. Otherwise, if the Motor Module is subsequently inserted or switched-on, a power on must be performed at the Control Unit.
Veja também: p9601, p9801, p10010

201797 <Local>SI Motion CU: Axis not safely referenced

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The standstill position saved before powering down does not match the actual position determined at power-up.
Message value (r9749, interpret decimal):
1: Axis not referenced.
2: User agreement missing.
Correção: If safe automatic referencing is not possible the user must issue a user agreement for the new position using the softkey. This mean that this position is then designated as safety-relevant.
Note:
SI: Safety Integrated

201798 <Local>SI Motion CU: Test Stop em andamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O Test Stop está ativa.
Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada com a conclusão da parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated

201799 <Local>SI Motion CU: Modo de teste de aceptância ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O modo de teste de aceptância está ativo. As mensagens de POWER ON das funções seguras de monitoração de movimentos podem confirmadas durante o teste de aprovação com a tecla RESET do comando de nível superior.

Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aceptância.
Nota:
SI: Safety Integrated

201800 <Local>DRIVE-CLiQ: Hardware/configuração incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A DRIVE-CLiQ connection fault has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
100 ... 107:
Communication via DRIVE-CLiQ socket X100 ... X107 has not been switched to cyclic operation. The cause may be an incorrect structure or a configuration that results in an impossible bus timing.
10:
Loss of the DRIVE-CLiQ connection. The cause may be, for example, that the DRIVE-CLiQ cable was withdrawn from the Control Unit or as a result of a short-circuit for motors with DRIVE-CLiQ. This fault can only be acknowledged in cyclic communication.
11:
Repeated faults when detecting the connection. This fault can only be acknowledged in cyclic communication.
12:
A connection was detected but the node ID exchange mechanism does not function. The reason is probably that the component is defective. This fault can only be acknowledged in cyclic communication.

Correção: Para o valor de falha = 100 ... 107:
- Garantir uma versão uniforme de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ.
- Evitar topologias extensas em curtos ciclos do controlador de corrente.
Para o valor de falha = 10:
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ na Control Unit.
- Eliminar um possível curto-circuito em motores com DRIVE-CLiQ.
- Executar o POWER ON.
Para o valor de falha = 11:
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes de EMC.
Para o valor de falha = 12:
- Substituir o componente afetado.

201840 <Local>SMI: Encontrado componente sem dados do motor

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um SMI/DQI sem dados de motor foi encontrado (ex. SMI instalado como parte de substituição).
Número do alarme (r2124, representação decimal):
Número do componente da topologia desejada.

Correção: 1. Faça download dos arquivos SMI/DQI (dados do motor/encoder) do backup de dados novamente (p4690, p4691).
2. Utilize um POWER ON (liga/desliga) para este componente.
Nota:
DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Veja também: p4690, p4691

201900 <Local>PB/PN: Telegrama de configuração com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A controller attempts to establish a connection using an incorrect configuring telegram.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1:
Connection established to more drive objects than configured in the device. The drive objects for process data exchange and their sequence are defined in p0978.
2:
Too many PZD data words for output or input to a drive object. The number of possible PZD items in a drive object is determined by the number of indices in r2050/p2051.
3:
Uneven number of bytes for input or output.
4:
Setting data for synchronization not accepted. For more information, see A01902.
211:
Unknown parameterizing block.
223:
Clock synchronization for the PZD interface set in p8815[0] is not permissible.
More than one PZD interface is operated in clock synchronism.
253:
PN Shared Device: Illegal mixed configuration of PROFIsafe and PZD.
254:
PN Shared Device: Illegal double assignment of a slot/subslot.
255:
PN: Configured drive object and existing drive object do not match.
500:
Illegal PROFIsafe configuration for the interface set in p8815[1].
More than one PZD interface is operated with PROFIsafe.
501:
PROFIsafe parameter error (e.g. F_dest).
502:
PROFIsafe telegram does not match.
503:
PROFIsafe connection is rejected as long as there is no isochronous connection (p8969).
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: Check the bus configuration on the master and the slave sides.
Re alarm value = 1, 2:
- Check the list of the drive objects with process data exchange (p0978).
Note:
With p0978[x] = 0, all of the following drive objects in the list are excluded from the process data exchange.
Re alarm value = 2:
- Check the number of data words for output and input to a drive object.
Re alarm value = 211:
- Ensure offline version <= online version.
Re alarm value = 223, 500:
- Check the setting in p8839 and p8815.
- Check for inserted but not configured CBE20.
- Ensure that only one PZD interface is operated in clock synchronism or with PROFIsafe.
Re alarm value = 255:
- Check configured drive objects.
Re alarm value = 501:
- Check the set PROFIsafe address (p9610).
Re alarm value = 502:
- Check the set PROFIsafe telegram (p60022, p9611).

201902 <Local>PB/PN clock cycle synchronous operation parameterization not permissible

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Parameterization for isochronous operation is not permissible.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
0: Bus cycle time Tdp < 0.5 ms.
1: Bus cycle time Tdp > 32 ms.
2: Bus cycle time Tdp is not an integer multiple of the current controller clock cycle.
3: Instant of the actual value sensing Ti > Bus cycle time Tdp or Ti = 0.
4: Instant of the actual value sensing Ti is not an integer multiple of the current controller clock cycle.
5: Instant of the setpoint acceptance To >= Bus cycle time Tdp or To = 0.
6: Instant of the setpoint acceptance To is not an integer multiple of the current controller clock cycle.
7: Master application cycle time Tmapc is not an integer multiple of the speed controller clock cycle.
8: Bus reserve bus cycle time Tdp - data exchange time Tdx less than two current controller clock cycles.
10: Instant of the setpoint acceptance To <= data exchange time Tdx + current controller clock cycle
11: Master application cycle time Tmapc > 14 x Tdp or Tmapc = 0.
12: PLL tolerance window Tpll_w > Tpll_w_max.
13: Bus cycle time Tdp is not a multiple of all basic clock cycles p0110[x].
16: For COMM BOARD, the instant in time for the actual value sensing Ti is less than two current controller clock cycles.

Correção: - Adapt the bus parameterization Tdp, Ti, To.
- adapt the current and speed controller clock cycle.
Re alarm value = 10:
- Reduce Tdx by using fewer bus participants or shorter telegrams.
Note:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201903 <Local>COMM INT: Dados de configuração de recepção inválidos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The drive unit did not accept the receive configuration data.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Return value of the receive configuration data check.
1: Connection established to more drive objects than configured in the device. The drive objects for process data exchange and their sequence are defined in p0978.
2: Too many PZD data words for output or input to a drive object. The number of possible PZD items in a drive object is determined by the number of indices in r2050/p2051.
3: Uneven number of bytes for input or output.
4: Setting data for synchronization not accepted. For more information, see A01902.
5: Cyclic operation not active.
501: PROFIsafe parameter error (e.g. F_dest).
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: Check the receive configuration data.
Re alarm value = 1, 2:
Check the list of the drive objects with process data exchange (p0978). With p0978[x] = 0, all of the following drive objects in the list are excluded from the process data exchange.
Re alarm value = 2:
Check the number of data words for output and input to a drive object.
Re alarm value = 501:
Check the set PROFIsafe address (p9610).

201910 <Local>Bus de campo: Valor nominal do Timeout

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Vector: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A recepção dos setpoints da interface do Bus de campo (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) foi interrompida.
- Conexão de Bus interrompida.
- O Controlador está desativado.
- O Controller passou para o estado STOP.
Veja também: p2047

Correção: Garantir a conexão de Bus e passar o Controller para o estado RUN.
PROFIBUS Slave-Redundancy:
Na operação em um Y-Link deve-se garantir que a parametrização de Slave esteja configurada como "DP-Alarm-Mode = DPV1".
Veja também: p2047

201911 <Local>Sincronizador de ciclo PB/PN operação com queda de ciclo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: OFF1
Servo: OFF1 (OFF3)
Vector: OFF1 (OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O telegrama Global Control para sincronização dos ciclos falhou vários ciclos DP consecutivamente durante a operação cíclica ou violou o período definido pelo telegrama de parametrização por vários ciclos DP consecutivos (veja o tempo de ciclo de bus Tdp e Tpllw).

Correção: - check the physical bus configuration (cable, connector, terminating resistor, shielding, etc.).
- check whether communication was briefly or permanently interrupted.
- check the bus and controller for utilization level (e.g. bus cycle time Tdp was set too short).
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201912 <Local>PB/PN Sincronizador de ciclo, operação com queda de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1
Servo: OFF1 (OFF3)
Vector: OFF1 (OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A quantidade máxima permitida de falhas de sinal de vida do Controller (operação sincronizada de ciclo) foi excedida durante a operação cíclica.

Correção: - Verificar a parte física do Bus (cabos, conectores, resistor de terminação, blindagem, etc.).
- Corrigir a interligação do sinal de vida do Controller (p2045).
- Verificar se o sinal de vida do Controller é enviado corretamente (p. ex. criar Trace com STW2.12 ... STW2.15 e sinal de disparo ZSW1.3).
- Verificação da taxa de falhas permitida para telegramas (p0925).
- Verificar o Bus ou o Controller quanto a uma sobrecarga (p. ex. foi ajustado um tempo de ciclo de Bus Tdp muito curto).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201913 <Local>COMM INT: O tempo de monitoração do sinal de vida expirou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoração do contador de sinais de vida expirou.
A conexão do acionamento com o comando sobreposto (SIMOTION, SINUMERIK) foi interrompida por uma das seguintes causas:
- O comando foi resetado.
- A transferência de dados ao comando foi interrompida.

Correção: - Aguardar a reinicialização do comando.
- Restabelecer a transferência de dados ao comando.

201914 <Local>COMM INT: O tempo de monitoração da configuração expirou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The monitoring time for the configuration has expired.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: The transfer time of the send configuration data has been exceeded.
1: The transfer time of the receive configuration data has been exceeded.

Correção: - Confirmar as falhas existentes.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201915 <Local>PB/PN Sincronizador de ciclo, operação com falha de sinal de vida, drive object 1

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Grupo de visualização para problemas com o sinal de vida do mestre (operação em ciclo síncrono do clock) no "drive object" 1 (Control Unit).
O sincronismo com o "mestre central" é perdido para medições "central".

Correção: Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201920 <Local>PROFIBUS: Interrupção da conexão cíclica

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A conexão cíclica com o PROFIBUS-Master foi interrompida.

Correção: Estabelecer a conexão PROFIBUS e ativar o PROFIBUS-Master com a operação cíclica.

201921 <Local>PROFIBUS: Receber os valores nominais após o To

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os dados de saída do PROFIBUS-Master (valores nominais) são recebidos no momento errado dentro do ciclo PROFIBUS.

Correção: - Verificar a configuração do Bus.
- Verificar os parâmetros de sincronização de ciclo (assegurar o To > Tdx).
Nota:
To: Momento da incorporação do setpoint
Tdx: Tempo de troca de dados

201930 <Local>PB/PN Ciclo diferente de controle de corrente sincronizado com o ciclo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ciclo de controle de corrente de todos acionamentos na operação sincronizada com o ciclo deve ser ajustado igualmente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do drive object com ciclo de controle de corrente diferente.

Correção: Ajustar o ciclo de controle de corrente igualmente (p0115[0]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Veja também: p0115

201931 <Local>PB/PN Ciclo de clock síncrono, diferente do ciclo de clock do "speed controller"

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ciclo de controle de rotação de todos acionamentos com a operação sincronizada no ciclo deve ser ajustado igualmente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do drive object com ciclo de controle de rotação diferente.

Correção: Ajustar o ciclo de controle de rotação igualmente (p0115[1]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Veja também: p0115

201932 <Local>PB/PN Falta sincronização de ciclo no DSC

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Não há nenhuma sincronização de ciclo ou sinal de vida sincronizado com o ciclo disponível e o DSC encontra-se ativado.
Nota:
DSC: Dynamic Servo Control
Veja também: p0922, p1190, p1191

Correção: Ajustar a sincronização de ciclo através da configuração do Bus e transmitir o sinal de vida sincronizado com o ciclo.
Veja também: r2064

201940 <Local>PB/PN Sincronismo de ciclo não alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. A sincronização no ciclo definido pelo mestre ainda não pôde ser executada.
- O mestre não envia nenhum telegrama Global Control, mesmo com a seleção da operação sincronizada com o ciclo através da configuração de bus.
- O mestre utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao escravo.
- Pelo menos um drive object tem um pulso de habilitação (que não é controlado via PROFIBUS/PROFINET).

Correção: - Verificar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
- Verificar a consistência entre a entrada de ciclo na configuração do Slave e o ajuste de ciclo no Master.
- Garantir que nenhum drive object tenha a habilitação de pulsos. Habilitar os pulsos somente após a sincronização dos acionamentos PROFIBUS/PROFINET.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201941 <Local>PB/PN Falta o sinal de ciclo no estabelecimento do Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O PROFIBUS encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. O telegrama Global Control para o sincronismo não é recebido.

Correção: Controlar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201943 <Local>PB/PN Sinal de ciclo prejudicado durante o estabelecimento do Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. O telegrama Global Control para o sincronismo é recebido irregularmente.
- O Master envia um telegrama Global Control irregular.
- O Master utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao Slave.

Correção: - Verificar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
- Verificar a consistência entre a entrada de ciclo na configuração do Slave e o ajuste de ciclo no Master.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201944 <Local>PB/PN Sincronismo de vida útil não alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The bus is in the data exchange state and clock synchronous operation has been selected using the parameterizing telegram.
Synchronization with the master sign-of-life (STW2.12 ... STW2.15) could not be completed because the sign-of-life is changing differently to how it was configured in the Tmapc time grid.

Correção: - Assegurar que o Master incremente corretamente o sinal de vida no ciclo de aplicação Master Tmapc.
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (p2045).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201945 <Local>PROFIBUS: Ligação com o Publisher foi danificada

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: For PROFIBUS peer-to-peer data transfer, the connection to at least one Publisher has failed.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0 = 1: Publisher with address in r2077[0], connection failed.
...
Bit 15 = 1: Publisher with address in r2077[15], connection failed.

Correção: - Controlar os cabos PROFIBUS.
- Executar a colocação em funcionamento do Publisher com a ligação interrompida.
Veja também: r2077

201946 <Local>PROFIBUS: Ligação com o Publisher foi interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Neste drive object, a conexão a pelo menos um Publisher para transferência de dados PROFIBUS peer-to-peer em operação cíclica foi abortado.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Bit 0 = 1: Editar com endereço em r2077[0], conexão abortada.
...
Bit 15 = 1: Editar com endereço em r2077[15], conexão abortada.

Correção: - Verificar os cabos PROFIBUS.
- Verificar o estado do Publisher com a ligação interrompida.
Veja também: r2077

201950 <Local>PB/PN Sincronizador de ciclo, sincronização de operação falhou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A sincronização do ciclo interno no telegrama Global Control falhou. O ciclo interno indica um deslocamento inesperado.

Correção: Apenas para diagnóstico interno da Siemens
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201951 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Falta sincronização do ciclo de aplicação

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: If DRIVE-CLiQ components with different application clock cycle are operated on a DRIVE-CLiQ port, this requires synchronization with the Control Unit. This synchronization routine was unsuccessful.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the software of the DRIVE-CLiQ components.
- upgrade the Control Unit software.
Note:
If a Controller Extension is being used (e.g. CX32, NX10), then the following applies:
Check whether the Controller Extension is issuing error messages, and if required, remove these.

201952 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização de componente não suportada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The existing system configuration requires that the connected DRIVE-CLiQ components support the synchronization between the basic clock cycle, DRIVE-CLiQ clock cycle and the application clock cycle.
However, not all DRIVE-CLiQ components have this functionality.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number of the first faulty DRIVE-CLiQ component.
Correção: Atualizar o firmware do componente indicado no valor de falha.
Nota:
Se necessário, atualizar outros componentes da rede DRIVE-CLiQ.

201953 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização não concluída

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e ainda não concluída dentro do tempo tolerado.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: Carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
If the error occurs after the drive sampling times were changed, and if a Terminal Module 31 (TM31) is being used, the sampling times (p0115, p4099) should be set as integer multiples to the drive clock cycles (p0115).

201954 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização não executada com êxito

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Synchronization between the basic clock cycle, DRIVE-CLiQ clock cycle and application clock cycle was started and was not able to be successfully completed (e.g. after switch-on).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: 1. Eliminar a causa para uma eventual falha de DRIVE-CLiQ presente.
2. Iniciar uma nova sincronização, p. ex. através de:
- Desconectar e reconectar o PROFIBUS-Master.
- Reiniciar o PROFIBUS-Master.
- Desligar e ligar novamente a Control Unit.
- Executar um Reset de hardware na Control Unit (botão RESET, p0972).
- Executar um Reset de parâmetros com o carregamento dos parâmetros salvos (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201955 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização DO não concluída

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e ainda não concluída dentro do tempo tolerado.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: Executar POWER ON para todos componentes do DO (desligar e ligar).

201980 <Local>PN: Interrupção da conexão cíclica

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A conexão cíclica com um PROFINET Controller encontra-se interrompida.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Número da conexão interrompida.

Correção: Estabelecer a conexão de PROFINET e ativar o PROFINET Controller com a operação cíclica.

201981 <Local>PN: A quantidade máxima de Controllers foi excedida

Valor de mensagem: Info. 1: %1, info. 2: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um Controller tenta estabelecer uma conexão com o acionamento e com isso excede a quantidade permitida de conexões de PROFINET.
O alarme/aviso some automaticamente depois de aprox. 30 segundos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: Quantidade de conexões RT excedida
Info 1 > 0: Quantidade de conexões IRT excedida
Info 2: Quantidade de conexões permitida

Correção: Verificar a configuração do PROFINET Controller o ajuste feito no p8929.
Veja também: p8929

201982 <Local>PROFINET: Falta o segundo Controller

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi ativada a função de PROFINET "Shared Device" (p8929 = 2). Porém, apenas a conexão para um PROFINET Controller está disponível.

Correção: Verificar a configuração do PROFINET Controller o ajuste feito no p8929.
Veja também: p8929

201989 <Local>PROFINET: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Os valores reais e/ou os setpoints cíclicos não foram transmitidos dentro do tempo dos momentos configurados.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: Corrigir o ajuste do T_io_input e do T_io_output.

201990 <Local>USS: Erro de configuração PZD

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A configuração do dado de processamento (PZD) para o protocolo USS está incorreto.
Valor da falha (r2124, representação decimal):
2: Quantidade de PZD (p2022) muito grande para o primeiro drive object (p978[0]).
O possível número de itens PZD em um drive object está determinado pelo número de índices em r2050/p2051.
Correção: Valor de alarme = 2:
Verifique a quantidade de USS PZD (p2022) e a máxima quantidade de PZD (r2050/p2051) para o primeiro drive object (p0978[0]).

202000 <Local>Gerador de função: Partida não possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O gerador de função já foi iniciado.
Correção: Parar o gerador de função e reiniciar se necessário.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4800

202005 <Local>Gerador de função: O acionamento não existe

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O drive object indicado para conexão não existe.
Veja também: p4815
Correção: Utilizar drive object existente com seu respectivo número.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4815

202006 <Local>Gerador de função: Nenhum drive indicado para conexão

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Não foi indicado nenhum drive no p4815 para conexão.
Veja também: p4815
Correção: Deve ser indicado pelo menos um acionamento no p4815 para conexão.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4815

202007 <Local>Gerador de função: Acionamento não é SERVO/VECTOR

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O drive object especificado para conexão não é um SERVO / VECTOR ou DC.CTRL.
Veja também: p4815
Correção: Utilizar um drive object SERVO/VECTOR / DC_CRTL com seu respectivo número.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202008 <Local>Gerador de função: drive indicado várias vezes

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O drive object indicado já foi indicado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de drive object do drive object indicado múltiplas vezes.
Correção: Indicar outro drive object.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202009 <Local>Gerador de função: Modo de operação inlegal

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: O modo de operação (p1300) configurado do drive object não é permitido para o emprego do gerador de função.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do drive object afetado.

Correção: Alterar o modo de operação do drive object para p1300 = 20 (controle de rotação sem encoder) ou para p1300 = 21 (controle de rotação com encoder).
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202010 <Local>Gerador de função: Valor nominal de velocidade do drive diferente de zero

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor nominal de rotação de um acionamento indicado para conexão é maior do que o valor ajustado em p1226 para a identificação de parada.
Correção: Passar os valores nominais de rotação de todos acionamentos indicados para conexão para zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202011 <Local>Gerador de função: Valor atual de velocidade do acionamento é diferente de zero

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor atual de rotação de um acionamento indicado para conexão é maior do que o valor ajustado em p1226 para a identificação de parada.
Correção: Antes de iniciar o gerador de função, passar os respectivos acionamentos para rotação zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202015 <Local>Gerador de função: Faltam liberações de acionamentos

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O comando mestre e/ou sinais de habilitação estão faltando para conectar o acionamento especificado.
Veja também: p4815
Correção: Buscar o comando mestre no drive object indicado e ativar todas liberações.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202016 <Local>Gerador de função: Magnetização sendo executada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Magnetização não foi concluída ainda no drive object especificado para conexão.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do drive object envolvido.
Veja também: p4815
Correção: Espera para magnetização do motor (r0056.4).
Nota:
O alarme é eliminado como segue:
- Reiniciar o gerador de funções.
Veja também: r0056

202020 <Local>Gerador de função: Parâmetros não podem ser alterados

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Com o gerador de função ativado (p4800 = 1), a parametrização do mesmo não poderá ser alterada.
Veja também: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829
Correção: - Parar o gerador de função antes da parametrização (p4800 = 0).
- Se necessário, iniciar o gerador de função (p4800 = 1).
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4800

202025 <Local>Gerador de função: Duração de período muito pequena

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor para a duração do período é muito pequeno.
Veja também: p4821
Correção: Verificar e adaptar o valor para a duração de período.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4821

202026 <Local>Gerador de função: Largura do pulso muito grande

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A largura do pulso ajustada é muito grande.
A largura do pulso deve ser menor que a duração do período.
Veja também: p4822
Correção: Reduzir a largura do pulso.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4821, p4822

202030 <Local>Gerador de função: Endereço físico igual a zero

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O endereço físico indicado tem como valor o zero.
Veja também: p4812
Correção: Definir o endereço físico como um valor diferente de zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4812

202040 <Local>Gerador de função: Valor para offset não permitido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor para o offset é maior do que o valor para o limite superior ou menor do que o valor para o limite inferior.
Veja também: p4826
Correção: Adaptar o valor do offset de acordo.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4826, p4828, p4829

202041 <Local>Gerador de função: Valor para largura de banda não permitido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A largura da banda relativa ao ciclo de intervalo de tempo do gerador de função foi ajustada muito pequena ou muito grande.
Em função do ciclo de intervalo de tempo, a largura da banda é ajustada como segue:
Largura de banda_max = 1 / (2 x ciclo de intervalo de tempo)

Largura de banda_min = largura de banda_max / 100000
Exemplo:
Suposição: p4830 = 125 µs
--> Largura de banda_max = 1 / (2 x 125 µs) = 4000 Hz
--> Largura de banda_min = 4000 Hz / 100000 = 0.04 Hz
Nota:
p4823: Gerador de função, largura de banda
p4830: Gerador de função, ciclo de intervalo de tempo
Veja também: p4823, p4830

Correção: Verificar o valor da largura de banda e adaptá-lo de acordo.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202047 <Local>Gerador de função: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
Veja também: p4830
Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: r7901

202050 <Local>Trace: Partida não possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Trace já foi iniciado.
Veja também: p4700
Correção: Parar o trace e reiniciar se necessário.

202055 <Local>Trace: Tempo de gravação muito pequeno

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Duração do trace muito pequena.
O valor mínimo é o dobro do tempo do ciclo de trace.
Veja também: p4721
Correção: Verificar o valor do tempo de gravação e se necessário corrigi-lo.

202056 <Local>Trace: ciclo de gravação muito pequeno

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de gravação selecionado é menor que o ciclo básico configurado 0 (p0110[0]).
Veja também: p4720
Correção: Aumentar o valor do ciclo de gravação.

202057 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
Veja também: p4723
Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901

202058 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para Trace contínuo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para o Trace contínuo.
Veja também: p4723
Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo disponível com um tempo de ciclo >= 2 ms para até 4 canais de registro por Trace ou >= 4 ms para a partir de 5 canais de registro por Trace.
Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901

202059 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para 2 x 8 canais de registro

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para mais de 4 canais
Veja também: p4723
Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo disponível com um tempo de ciclo >= 4 ms, ou reduzir o número de canais de registro para 4 por Trace.
Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901

202060 <Local>Trace: Falta sinal para ser traçado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - Não foi indicado nenhum sinal para ser traçado.
- Os sinais indicados são inválidos.
Veja também: p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202061 <Local>Trace: Sinal inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não pode ser traçado com o Trace.
Veja também: p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202062 <Local>Trace: Sinal de disparo inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - Não foi especificado nenhum sinal de disparo.
- O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não é nenhum sinal de ponto fixo.
- O sinal indicado não pode ser usado como sinal de disparo para o Trace.
Veja também: p4711
Correção: Indicar sinal de disparo válido.

202063 <Local>Trace: Tipo de dado inválido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O tipo de dado indicado para a seleção de sinal via endereço físico é inválido.
Veja também: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: Utilizar tipo de dado válido.

202070 <Local>Trace: Parâmetros não podem ser alterados

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: Com o Trace ativado, a parametrização do mesmo não poderá ser alterada.
Veja também: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795

Correção: - Parar o Trace antes da parametrização.
- Iniciar o Trace se necessário.

202075 <Local>Trace: Tempo de pré-disparo muito grande

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O tempo de pré-disparo configurado deve ser menor do que o valor para o período para ser traçado.
Veja também: p4721, p4722

Correção: Verificar o tempo de pré-disparo e ajustá-lo de acordo.

202080 <Local>Trace: A parametrização foi apagada devido à alteração física.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A parametrização do Trace no acionamento foi apagado devido a uma alteração física ou de parâmetros de referência.

Correção: Reinicie o Trace

202099 <Local>Trace: Memória insuficiente da Control Unit

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A capacidade de memória ainda disponível na Control Unit não é suficiente para a função Trace.

Correção: Reduzir a necessidade de memória, por exemplo, como segue:
- Encurtar o período para ser traçado.
- Aumentar o ciclo de gravação.
- Reduzir o número de sinais traçados.
Veja também: r4708, r4799

202100 <Local>Acionamento: O tempo morto de processamento do controlador de corrente é muito pequeno

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor no p0118 gera um tempo morto de ciclo, pois ele vem antes da disponibilidade do setpoint.
Possíveis causas:

- Foi realizado o carregamento de um backup de parâmetros de versão mais recente que 4.3 em uma versão mais antiga que a versão 4.3.
- As propriedades de instalação após uma substituição de componentes não são mais compatíveis com a parametrização.
Valor de advertência (r2134, ponto flutuante):
O valor mínimo para p0118 para não gerar mais nenhum tempo morto.

Correção: - set p0118 to zero.
- set p0118 to a value greater than or equal to the alarm value (for p1810.11 = 1)
- set p0117 (from the device) to an automatic setting (p0117 = 1).
- check the firmware versions of the components involved.
Veja também: p0117, p0118

202150 <Local>OA: Aplicação que não pode ser carregada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O sistema não pôde carregar uma aplicação OA.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
Nota:
OA: Open Architecture
Veja também: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Local>OA: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Durante uma aplicação OA ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture
Veja também: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Local>OA: Memória insuficiente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Too many functions have been configured on this Control Unit (e.g. too many drives, function modules, data sets, OA applications, blocks, etc).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Modificar a configuração nesta Control Unit (p. ex. menos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
- Implementar outra Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture

203000 <Local>Ocorrência de falha da NVRAM.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma falha ocorreu durante a execução da ação p7770 = 1, 2 para os dados NVRAM
Valor da falha(r0949, representação hexadecimal):
yyxx hex: yy = caso de falta, xx = aplicação ID
yy = 1:
A ação p7770 = 1 não é suportada por esta versão se o Drive Control Chart (DCC) está ativado para o drive object em questão.
yy = 2:
O tamanho dado da aplicação especificada não é o mesmo na NVRAM e no backup.
yy = 3:
O checksum do dado na p7774 não está correto.
yy = 4:
Nenhum dado disponível para carregar.
Veja também: p7770

Correção: Execute a ação corretiva de acordo com os resultados do diagnóstico.
Se necessário, inicie a ação novamente.

203001 <Local>Checksum incorreto da NVRAM

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro no checksum ao avaliar os dados não voláteis (NVRAM) na Control Unit.
Os dados da NVRAM afetados foram apagados

Correção: Carry out a POWER ON (power off/on) for all components.

203500 <Local>TM: Inicialização

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: When initializing the Terminal Modules, the terminals of the Control Unit or the Terminal Board 30, an internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
yxxx dex
y = Only for internal Siemens troubleshooting
xxx = component number (p0151)

Correção: - Desligar e ligar novamente a alimentação de energia da Control Unit.
- Verificar a conexão DRIVE-CLiQ.
- Substituir o Terminal Module, se necessário.
O Terminal Module deve ser conectado diretamente em uma tomada DRIVE-CLiQ da Control Unit.
Se o erro ocorrer novamente, substituir o Terminal Module.

203501 <Local>TM: Tempos de amostragem, alteração

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Os tempos de amostragem das entradas/saídas foram alterados.
Esta alteração somente estará valendo na próxima inicialização.
Correção: Executar POWER ON

203505 <Local>TM: Analog input wire breakage

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The wire-break monitoring for an analog input has responded.
The input current of the analog input has exceeded the threshold value parameterized in p4061[x].
Index x = 0: Analog input 0 (X522.1 to .3)
Index x = 1: Analog input 1 (X522.4 to .5)
Fault value (r0949, interpret decimal):
yxxx dec
y = analog input (0 = analog input 0 (AI 0), 1 = analog input 1 (AI 1))
xxx = component number (p0151)
Note:
For the following analog input type, the wire breakage monitoring is active:
p4056[x] = 3 (unipolar current input monitored (+4 ... +20 mA)
Correção: - check the wiring for interruptions.
- Check the magnitude of the injected current - it is possible that the infed signal is too low.
- Check the load resistor (250 Ohm).
Note:
The input current measured by the Terminal Module can be read out from r4052[x].
For p4056[x] = 3 (unipolar current input monitored (+4 ... +20 mA)) the following applies:
A current less than 4 mA is not displayed in r4052[x] - but instead r4052[x] = 4 mA is output.

203505 <Local>CU: Analog input wire breakage

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The wire-break monitoring for an analog input has responded.
The input current of the analog input has exceeded the threshold value parameterized in p0761[0].
p0756[0]: Analog input 0

Fault value (r0949, interpret decimal):
yxxx dec
y = analog input (0 = analog input 0 (AI 0), 1 = analog input 1 (AI 1))
xxx = component number (p0151)
Note:
For the following analog input type, the wire breakage monitoring is active:
p0756[0] = 1 (2 ... 10 V with monitoring)
p0756[0] = 3 (4 ... 20 mA with monitoring)

Correção: - Check the wiring to the signal source for interruptions.
- Check the magnitude of the injected current - it is possible that the infed signal is too low.
- The input current measured by the analog input can be read in r0752[x].

203506 <Local>Falta alimentação de tensão de 24 V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais (X124).

Correção: Verificação dos terminais de alimentação de tensão (X124, L1+, M).

203510 <Local>TM: Calibration data not plausible

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: During ramp-up, the Terminal Module 31 (TM31) calibration data is read in and checked for plausibility.
At least one calibration data point was determined to be invalid.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 1: 10 V value, analog input 0 invalid.
Bit 3: 10 V value, analog input 1 invalid.
Bit 4: Offset, analog output 0 invalid.
Bit 5: 10 V value, analog output 0 invalid.
Bit 6: Offset, analog output 1 invalid.
Bit 7: 10 V value, analog input 1 invalid.

Correção: - power down/power up the power supply for the Control Unit.
- check the DRIVE-CLiQ connection.
Note:
If it reoccurs, then replace the module.
In principle, operation could continue.
The analog channel involved possibly does not achieve the specified accuracy.

203510 <Local>CU: Calibration data not plausible

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: During booting, the calibration data for the analog inputs is read and checked with respect to plausibility.
At least one calibration data point was determined to be invalid.

Correção: - power down/power up the power supply for the Control Unit.
- check the DRIVE-CLiQ connection.
Note:
If it reoccurs, then replace the module.
In principle, operation could continue.
The analog channel involved possibly does not achieve the specified accuracy.

203550 <Local>TM: Filtro de setpoint de velocidade freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The natural filter frequency of the speed setpoint filter (p1417) is greater than or equal to the Shannon frequency.
The Shannon frequency is calculated according to the following formula:
0.5 / p4099[3]
Veja também: p1417

Correção: Reduzir freqüência natural do filtro de setpoint de velocidade (low pass PT2) (p1417).

203590 <Local>TM: O módulo não está pronto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The Terminal Module involved does not send a ready signal and no valid cyclic data.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Drive object number of the Terminal Module involved.

Correção: - Verificar a alimentação de 24 V.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ.
- Verificar se o tempo de amostragem do drive object envolvido é diferente de zero (p4099[0]).

205000 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi alcançado o limite de alarme de sobretemperatura no radiador do inversor. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do radiador aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30004.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?

205001 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura da camada de junção do chip

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi alcançado o limite de advertência de sobretemperatura do semicondutor de potência do inversor.
Nota:
- A reação é ajustada através do p0290.
- Se a temperatura da camada de junção aumentar mais 15 K, então será disparada a falha F30025.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?
- A freqüência de pulsos está muito alta?

Veja também: r0037, p0290

205001 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura da camada de junção do chip

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi alcançado o limite de advertência de sobretemperatura do semicondutor de potência do inversor.
Nota:
- A reação é ajustada através do p0290.
- Se a temperatura da camada de junção aumentar mais 15 K, então será disparada a falha F30025.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro da faixa de valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?
- A frequência de pulsos está muito alta?

Nota:
Se o aviso/alarme ocorrer após a redução do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) durante a identificação de dados do motor (medição em estado parado), recomenda-se executar esta identificação primeiro com o tempo de amostragem padrão e depois reconfigurar o tempo de amostragem.
Veja também: r0037, p0290

205002 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi alcançado limite de alarme de sobretemperatura da entrada de ar. Para as unidades de potência refrigeradas a ar, o limiar é de 42 ºC (2 K). A ação de resposta é ajustada através do parâmetro p0290.
Se a temperatura da entrada de ar aumentar mais 13 k, então é ativada a falha F30035.
Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205003 <Local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi alcançado limite de alarme de sobretemperatura interna.
Se a temperatura interna da unidade de potência aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30036.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205004 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O limite de alarme de sobretemperatura do retificador foi alcançado. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do retificador aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30037.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.
- Uma fase da rede falhou?
- Uma derivação do retificador de entrada está com defeito?

205005 <Local>Cooling unit: Cooling medium flow rate too low

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Cooling unit: Alarm - flow rate has fallen below the alarm value

Correção: Verificar os sinais de resposta e a parametrização (p0260 ... p0267).
Inspecionar a alimentação do líquido refrigerante.

205006 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A diferença de temperatura entre o chip e o dissipador excedeu o valor máximo permitido. (Apenas para a unidade de potência blocksize).
Dependendo do parâmetro p0290, uma resposta de sobrecarga é iniciada.
Veja também: r0037

Correção: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente quando o valor estiver abaixo do limite.
Nota:
Se o alarme não cessar automaticamente e a temperatura continuar a subir, isto pode resultar na falha F30024.
Veja também: p0290

205007 <Local>Power Unit: Sobre temperatura no modelo térmico (chassi PU)

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A diferença de temperatura entre o chip e o dissipador excedeu o valor limite permitido (r0293) (apenas para unidade de potência chassis).
Dependendo do parâmetro p0290, uma resposta de sobrecarga é iniciada.
Veja também: r0037, r0293
Correção: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente quando o valor estiver abaixo do limite.
Veja também: p0290

205050 <Local>Ligação paralela: Liberação de pulsos acionada, mesmo com desabilitação de pulsos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A power unit signals that the pulses are enabled although the pulses are inhibited.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the power unit involved.
Correção: O módulo de potência está com defeito e deverá ser substituído.

205051 <Local>Ligação paralela: Falta liberação de pulsos do módulo de potência

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: For one or several power units, the pulses were not able to be enabled.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the power unit involved.
Correção: - reconheça a falha da unidade de potência ainda presente.
- bloqueio dos pulsos da unidade de potência envolvida (p7001).

205052 <Local>Ligação paralela: Assimetria de corrente inadmissível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O desvio das diversas correntes dos módulos de potência excede o limite de advertência indicado em p7010.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: Fase U.
2: Fase V.
3: Fase W.
Correção: - bloqueio dos pulsos da unidade de potência com falha (p7001).
- verifique os cabos de conexão. Mau contato pode causar picos de corrente.
- os reatores do motor não são simétricos ou apresentam falha e devem ser substituídos.
- os TCs devem ser calibrados ou substituídos.

205053 <Local>Ligação paralela: Tensão DC-Link assimétrica inadmissível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O desvio dos valores medidos de tensão DC-Link excede o limite de alarme indicado no p7011.
Correção: - Desabilitar os pulsos do módulo de potência defeituoso (p7001).
- Verificação dos cabos de conexão da tensão DC-Link.
- A medição da tensão DC-Link está com erro e deverá ser calibrada ou renovada.

205054 <Local>Ligação paralela: Módulo de potência desativado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No drive object em questão existem menos módulos de potência ligados em paralelo ativos do que na topologia nominal. A operação somente pode prosseguir com potência reduzida.
Correção: Reativar os módulos de potência desativados, se necessário.
Veja também: p0125, p0895, p0897

205055 <Local>Parallel connection: Power units with illegal code numbers

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The code numbers of the power units are not permissible.
For parallel circuit configurations, only power units with identical power unit data may be used.
Possible causes:
- The code numbers of the power units do not match.
For booksize drive units, the following additionally applies:
- a parallel connection is not possible for the power units being used.
- there are too many power units being used in the parallel connection.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter in which the inadmissible power unit code number was detected.
Correção: - Empregar módulos de potência de mesmo código.
Para dispositivos tipo booksize também aplica-se o seguinte:
- Utilizar módulos de potência que são permitidos para uma ligação paralela.
- Reduzir a quantidade de módulos de potência na ligação paralela.

205055 <Local>Parallel connection: Power units with illegal code numbers

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The code numbers of the power units do not match.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter in which the first different power unit code number was detected.
Correção: Empregar módulos de potência de mesmo código.
Para ligações paralelas somente devem ser utilizados módulos de potência com dados de módulo de potência idênticos.

205056 <Local>Parallel circuit: Power unit EPROM versions differ

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The EEPROM versions of the power units do not match.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter in which the first different version number was detected.
Correção: Use power units with the same EPROM version.
For parallel circuit configurations, only power units with identical EEPROM versions may be used.

205057 <Local>Parallel circuit: Power unit firmware versions differ

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The firmware versions of the power units connected in parallel do not match.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter in which the first different version number was detected.
Correção: Use power units with the same firmware version.
For parallel circuit configurations, only power units with identical firmware versions may be used.

205058 <Local>Parallel circuit: VSM EEPROM versions differ

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The EEPROM versions of the Voltage Sensing Modules (VSM) do not match.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter in which the first different version number was detected.
Correção: For parallel circuit configurations, only Voltage Sensing Modules (VSM) with identical EEPROM versions may be used.

205059 <Local>Parallel circuit: VSM firmware versions differ

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The firmware versions of the Voltage Sensing Module (VSM) do not match.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter in which the first different version number was detected.

Correção: For parallel circuit configurations, only Voltage Sensing Modules (VSM) with identical firmware versions may be used.

205060 <Local>Parallel circuit: Power unit firmware version does not match

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Firmware from version V02.30.01.00 is required when connecting the power units in parallel.

Correção: Realizar o update do Firmware nos módulos de potência (a partir de V02.30.01.00).

205061 <Local>Alimentação, número de VSM

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The number of active Voltage Sensing Modules (VSM) for the drive object infeed with chassis power units is not correct.
For A_Infeed, each active power unit must be assigned an active VSM also for a parallel circuit configuration.
For S_Infeed, the active drive object, must be assigned at least one active VSM.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of VSMs that are currently assigned to the drive object.

Correção: Adaptar o número de Voltage Sensing Modules (VSM) ativos.

205064 <Local>Parallel connection: Pulse synchronization error

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (OFF1)
Vector: OFF2 (OFF1, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: The pulse synchronization of at least one of the power units connected in parallel is incorrect.

Correção: Restart the drive system.

206000 <Local>Alimentação: Pré-carga, tempo de monitoração expirou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Depois de ligar o contator de rede, o módulo de potência não sinaliza o estado READY dentro do tempo de monitoração (p0857).
Não foi possível ser concluída a pré-carga do DC-Link devido a um dos seguintes motivos:
1) Não existe nenhuma tensão de rede conectada.
2) O contator de rede/chave principal não foram fechados.
3) A tensão de rede está muito baixa.
4) A tensão de alimentação da linha está configurada incorretamente (p0210).
5) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois foram executadas muitas pré-cargas por unidade de tempo.
6) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois a capacitância do DC-Link é muito alta.
7) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois quando não há "pronto para operação" (r0863.0) do módulo de alimentação, a alimentação é obtida do DC link.
8) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois o contator da rede foi fechado durante a descarga rápida através do módulo de frenagem.
9) O DC link também tem uma falha de terra ou um curto-circuito.
10) O circuito de pré-carga está possivelmente com falhas (apenas para unidade de chassis).
Veja também: p0210, p0857

Correção: Em geral:
- Verificar a tensão de alimentação nos terminais de conexão.
- Verificar a tensão de alimentação configurada (p0210).
- Verificar o tempo de monitoração e, se necessário, aumentar (p0857).
- Se necessário, observar as outras mensagens/sinais do módulo de potência (ex. F30027)
- O seguinte aplica-se à unidade Booksize: Aguarde (aproximadamente 8 minutos) até que os resistores de pré-carga tenham resfriado. A unidade de alimentação precisa ser desconectada da fonte para esta finalidade.
Para 5):
- Cuidadosamente observe a freqüência permissível de pré-carga (referir-se ao manual do equipamento apropriado).
Para 6)
- Verificar a capacitância total do DC link e se necessário, reduzir a capacitância máxima permitida correspondente ao CD link (referir-se ao manual do equipamento apropriado).
Para 7):
- Interconectar o sinal que indica que a unidade de alimentação está pronto para operação (r0863.0) na lógica de habilitação dos acionamentos conectados à este DC link.
Para 8):
- Verificar as conexões do contator de rede externo. O contator de rede deve ser aberto durante a carga rápida do DC link.
Para 9):
- Verificar o DC link quanto à falha de terra ou curto-circuito.

206010 <Local>Alimentação: Falta módulo de potência EP 24 V em operação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A habilitação de pulsos via terminal EP no Line Module (X21.3, X21.4) foi retirada durante a operação.
Nota:
EP: Enable Pulses (habilitação de pulsos)

Correção: - Não abrir o interruptor de rede durante a operação, mas somente com o bloqueio dos pulsos.
- Verificar a fiação do terminal EP (X21.3, X21.4) no Line Module e eliminar o contato frouxo.

206050 <Local>Alimentação: Smart Mode não suportado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O módulo de potência não dá suporte ao modo de operação Smart-Mode.

Correção: - Ajuste do tempo de amostragem adequado de 250 µs <= p0115[0] <= 400 µs (p. ex. ao restabelecer as configurações de fábrica do p0112 e do p0115).
- Atualização do software e/ou hardware do módulo de potência para o Smart Mode. A disponibilidade da função Smart Mode é indicada no r0192.
- Para A_INF aplica-se: Desativar o Smart Mode com p3400.0 = 0 e ativar o controle de tensão com p3400.3 = 1. Para módulos de potência tipo Booksize devemos observar para que uma tensão de alimentação p0210 > 415 V seja possível somente no Smart Mode. Se também são permitidas tensões de DC-Link acima de 660 V na aplicação, então pode ser ativado o modo com controle de tensão através do p0280, p0210, p3400 e p3510. Observar as notas referentes ao p0210.
Veja também: r0192

206052 <Local>Alimentação: A avaliação da temperatura do filtro não é suportada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A unidade de potência não suporta avaliação do filtro de temperatura.
Esta função (r0192.11) é solicitada quando é utilizada uma Active Interface Module como filtro de linha (p0220 = 41 ... 45).

Correção: Atualização de firmware para módulo de potência versão antiga.
Veja também: r0192, p0220

206100 <Local>Alimentação: Desligamento devido à subtensão de rede

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O valor filtrado (estacionário) da tensão de alimentação é menor que o limite de falha (p0283).
Condição da falha: Vrms < p0283 * p0210
Valor da falta (r0949, ponto flutuante):
Tensão de alimentação estacionária atual.
Veja também: p0283

Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar o valor limite (p0283).

206105 <Local>Alimentação: Subtensão de rede

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor filtrado (estacionário) da tensão de rede é menor que o limite de alarme (p0282).
Condição de alarme: Vrms < p0282 * p0210.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante).
Tensão de alimentação estacionária atual.
Veja também: p0282

Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0282).

206200 <Local>Infeed: One or several line phases failed

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Failure overvoltage in one or several line supply phases.
The fault can be output in two operating states:
1. During the power-on phase of the infeed unit.
The measured line supply angle deviates from the regular characteristic for a 3-phase system - the PLL cannot be synchronized.
The fault occurs immediately after power-up if, when operating with a Voltage Sensing Module (VSM), the phase assignment L1, L2, L3 at the VSM differs from the phase assignment at the power unit.
2. While the infeed is operational.
After a voltage dip has been detected or an overvoltage (note A06205) in one or several line phases a fault occurred within 100 ms (also refer to other relevant messages). Generally, before fault message F06200 is output, Alarm A06205 occurs at least once, whose warning value can provide information regarding the cause of the line supply fault.
Possible causes:
- voltage dip on the line side or phase failure or overvoltage lasting longer than 10 ms.
- overload condition on the load side with peak current.
- line reactor missing.

Correção: Verificar a rede e fusíveis.
Verificar a conexão e o tamanho do reator de linha.
Verificar e corrigir a atribuição de fases no VSM (X521 ou X522) e na unidade de potência.
Verificar a carga.
- Em caso de falha na operação, observar as mensagens de alarmes A6205 com seus valores.
Veja também: p3463

206205 <Local>Alimentação: Falta de tensão em pelo menos uma fase de rede

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Voltage dip or overvoltage in one or several line supply phases has been detected in operation.
The pulses are then inhibited for a time of at least 8 ms. The operating signal of the infeed unit in r0863.0 remains and the pulse inhibit due to the phase failure is displayed in r3405.2.
Alarm value (r2124, bitwise coded cause of the alarm):
Bit 0: Line angle deviation (limit value p3463) due to a line supply fault
Bit 2: Active current deviation
Bit 3: Line frequency deviation (limit values: 115 % * p0284, 85 % * p0285)
Bit 4: Line overvoltage (limit value 120 % * p0281 * p0210)
Bit 5: Line undervoltage (limit value 20 % * p0210)
Bit 7: Peak current fault
Bit 8: Smart Mode without VSM (p3400.5 = 0): Line angle deviation
Bit 9: Smart Mode: DC link voltage dip
Bit 10: Smart Mode: Line currents not symmetrical
Bit 11: Smart Mode: Line supply voltage detection fault
Bit 14: Recharging current fault

Correção: Generally, the following applies when an alarm message is output:
- check the line supply and fuses.
- check the line supply quality and system fault level.
- check the load.
Dependent on the alarm value in r2124, the following applies:
Bit 0 = 1: Line fault occurred or poor/incorrect controller setting. For poor line quality or frequent line supply changeover operations, when required, limit value p3463 can be increased until the alarm value no longer occurs.
Bit 2 = 1: Line fault occurred or poor/incorrect controller setting. - check the controller setting and load.

Bit 3 = 1: Line fault occurred. For poor line quality or frequent line changeover operations, when required, limit values p0284 and p0285 can be increased until the alarm value no longer occurs.
Bit 4 = 1: Line interrupted or line overvoltage has occurred.
Bit 5 = 1: Line interrupted or line undervoltage has occurred.
Bit 7 = 1: Peak current trip due to line fault or overload. Check the load.
Bit 8 = 1: Line fault occurred.
Bit 9 = 1: Line undervoltage or overload. Check the load.
Bit 10 = 1: Line supply interrupted in at least one line phase. Check the fuses.
Bit 11 = 1: Fault in at least one line phase. Check the fuses.
Bit 14 = 1: Supply/infeed overload or fault in at least one line phase. Check the load. Check the line supply and fuses.
Veja também: r3405, p3463

206207 <Local>Alimentação: Corrente da rede desbalanceada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Corrente assimétrica muito alta na fase da rede.
A causa mais provável é falha na fase da rede.
Correção: Verificar a rede e fusíveis
Verificar a conexão e o tamanho do reator de linha.
Verificar o alarme prévio (A06205) com os valores de alarme.

206210 <Local>Alimentação: Corrente total muito alta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A soma filtrada das correntes por fases (i1 + i2 + i3) é maior que 4% da corrente máxima da unidade de potência (r0209).
Possíveis causas:
- O DC link tem uma falha de terra o que resulta em uma corrente total alta (r0069.6). A componente DC nas correntes de linha podem danificar/destruir a unidade de potência, reator de linha ou filtro de linha!
- A calibração do ponto zero na medição da corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
- Medição de corrente defeituosa na unidade de potência.
Valor da falha (r0949, ponto flutuante):
Soma filtrada das correntes por fases.
Correção: Verificar o DC link quanto a resistência de terra baixa ou alta e se está presente, se necessário, eliminar o contato terra.
Aumentar o tempo de monitoramento da medição de offset de corrente (p3491).
Se necessário, substituir a unidade de potência.

206211 <Local>Alimentação: A somatória das correntes é muito alta para ser admitida.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The smoothed sum of the phase currents (i1 + i2 + i3) is impermissibly high. The summed current has exceeded the parameterized threshold for the ground fault monitoring (p0287).

Possible causes:
- there is a ground fault that results in a high summation current (r0069.6). The DC component in the line currents can damage/destroy the power unit, line reactor or line filter!
- the zero point calibration of the current measurement was not carried out (p3491, A06602).
- the current measurement in the power unit is defective.
Fault value (r0949, floating point):
Smoothed total of the phase currents.

Correção: - check the line supply for ground faults and remove any that are present.
- check the set threshold for the ground fault monitoring (p0287).
- if required, replace the power unit.

206211 <Local>Alimentação: A somatória das correntes é muito alta para ser admitida.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The smoothed sum of the phase currents (i1 + i2 + i3) is impermissibly high. The summed current has exceeded the parameterized threshold for the ground fault monitoring (p0287).
Possible causes:
- there is a ground fault that results in a high summation current (r0069.6). The DC component in the line currents can damage/destroy the power unit, reactor, filter or motor!
- the current measurement in the power unit is defective.
Fault value (r0949, floating point):
Smoothed total of the phase currents.

Correção: - check the line supply for ground faults and remove any that are present.
- check the set threshold for the ground fault monitoring (p0287).
- if required, replace the power unit.

206215 <Local>Alimentação: Corrente total muito alta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A soma filtrada das correntes por fases (i1 + i2 + i3) é maior que 3% da corrente máxima do módulo de potência (r0209).
Possíveis causas:
Existe uma falha de terra no DC link que resulta em uma corrente total muito alta (r0069.6). A componente DC na corrente de linha pode danificar/destruir o módulo de potência, o reator de linha ou o filtro de linha.
A calibração do ponto zero da medição da corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
Medição de corrente defeituosa no módulo de potência.
Valor do alarme (r2124, ponto flutuante):
Somatória total das correntes de fase.

Correção: Verificar o DC link quanto a resistência de terra baixa ou alta e se está presente, se necessário, eliminar o contato terra.
Aumentar o tempo de monitoramento da medição de offset de corrente (p3491).
Se necessário, substituir a unidade de potência.

206250 <Local>Alimentação: Capacitores do filtro de rede estão com defeito em pelo menos uma fase

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Detectada alteração da capacitância do filtro de rede em pelo menos uma fase de rede.
As tensões e correntes de fase do filtro de rede medidas com um Voltage Sensing Module (VSM) indicam um desvio das capacitâncias de filtro quando comparado ao valor parametrizado no p0221.
Uma alteração ou um defeito dos capacitores do filtro de rede provoca um deslocamento das freqüências de ressonância e pode causar graves danos na instalação.
Valor de alarme (r2124, floating point):
A atual capacitância calculada em µF (arredondado para valor inteiro).
A 1ª casa decimal indica o número da fase (1, 2, 3) com desvio de capacitância.

Correção: - Verificar o valor parametrizado da capacitância do filtro (p0221).
- Verificar a fiação correta do Voltage Sensing Module (VSM):
Nas entradas de 100 V/690 V do VSM deverão estar as tensões diferenciais u12 e u23, nas entradas de 10 V deverão estar as correntes de fase do filtro de rede através de um conversor corrente-tensão.
- Verificar os limites de alarme para o desvio máximo da capacitância do filtro (p3676).
- Verificar a normalização da medição de tensão de rede com o VSM (p3660).
- Verificar a normalização da medição de corrente de rede com o VSM (p3670).
- Verificar os capacitores do filtro de rede e, se necessário, substituir o filtro de rede.
Veja também: p0221, p3660, p3670, p3676

206260 <Local>Alimentação: Temperatura no filtro de rede muito alta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A monitoração de temperatura no filtro de rede foi acionada.
Se a temperatura permanece muito alta durante todo o tempo de monitoração, será gerada a falha F06261.
Nota:
A monitoração de temperatura somente está disponível em um Active Interface Module.

Correção: - Verificar se o tipo de filtro de linha ajustado em p0220[0] é compatível com o filtro atualmente conectado. Assegurar que o filtro de linha especificado para a alimentação começar a ser usado está conectado ou corrija os ajustes quanto ao tipo de filtro de linha no parâmetro p0220[0]
Monitoramento da temperatura é obrigatório para filtro de linha AIM (referência para p0220). Assegurar que a temperatura do filtro de linha está correta e conectado de forma confiável na entrada X21 da alimentação.
Reduzir a temperatura ambiente do filtro de linha.
Reduzir a carga na alimentação e no módulo do filtro.
Verificar a magnitude da tensão de rede.
O ventilador interno do módulo do filtro está com defeito. Substituir o ventilador se necessário.
O regulador de temperatura do módulo do filtro está com defeito. Substituir o módulo do filtro se necessário.

206261 <Local>Alimentação: Temperatura no filtro de rede continuamente muito alta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Depois de ser acionada a monitoração de temperatura, a temperatura no filtro de rede foi continuamente excedida.
Nota:
A monitoração de temperatura somente está disponível em um Active Interface Module (AIM).

Correção: - Verificar se o tipo de filtro de rede configurado no p0220[0] está de acordo com o filtro de rede conectado fisicamente. Garantir a conexão do filtro de rede especificado para o sistema de alimentação utilizado e corrigir a configuração do tipo de filtro de rede no p0220[0].
- O emprego do monitoramento de temperatura é imprescindível nos filtros de rede AIM (veja o p0220). - Garantir a conexão correta e segura do interruptor de temperatura no filtro de rede com a entrada X21 da alimentação.
- Reduzir a temperatura ambiente do filtro de rede.
- Reduzir a carga da alimentação e do filtro de rede.
- Verificar a intensidade da tensão de rede.
- O ventilador interno do filtro de rede apresenta um defeito. Substituir o ventilador, se necessário.
- O interruptor de temperatura do filtro de rede está com defeito. Substituir o filtro de rede, se necessário.

206262 <Local>Alimentação: Regulador de temperatura no filtro de rede está aberto durante a ativação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura no filtro de rede está muito alta durante a ativação da alimentação. A ativação é impedida.
Correção: - Verificar se o tipo de filtro de rede configurado no p0220[0] está de acordo com o filtro de rede conectado fisicamente. Garantir a conexão do filtro de rede especificado para o sistema de alimentação utilizado e corrigir a configuração do tipo de filtro de rede no p0220[0].
- O emprego do monitoramento de temperatura é imprescindível nos filtros de rede AIM (veja o p0220). - Garantir a conexão correta e segura do interruptor de temperatura no filtro de rede com a entrada X21 da alimentação.
- A temperatura do filtro está muito alta. Deixar o filtro de rede resfriar.
- O ventilador interno do filtro de rede apresenta um defeito. Substituir o ventilador, se necessário.
- O interruptor de temperatura do filtro de rede está com defeito. Substituir o filtro de rede, se necessário.

206300 <Local>Alimentação: Tensão de rede muito alta durante a ligação

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A RMS tensão de rede efetiva Vrms estava tão alta durante a ligação, que não foi possível nenhuma operação controlada sem exceder a tensão máxima permitida no DC-Link (p0280).
Condição de falha: Ueff * 1.5 > p0280.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Menor tensão DC-Link controlada possível com a atual tensão de rede existente.
Veja também: p0280
Correção: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar a tensão DC-Link e elevá-la (p0280) se necessário.
- Verificar a tensão de alimentação e comparar com a tensão de rede efetiva (p0210).
- Verificar se o módulo de potência foi projetado para a tensão de rede existente.
Veja também: p0210, p0280

206301 <Local>Alimentação: Sobretensão da rede

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor filtrado rms (constante) da tensão de alimentação Vrms é maior que o nível de alarme (p0281).
Operação do alarme: Vrms > p0281 * p0210.
Valor do alarme (r2124, ponto flutuante):
Tensão de alimentação atual constante.
Veja também: p0281
Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0281).
Veja também: p0210, p0281

206310 <Local>Alimentação: Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: After pre-charging was completed, the line supply voltage Vrms was calculated using the measured DC link voltage.
This voltage Vrms is not within the tolerance range of the supply voltage.
The following applies for the tolerance range: 85 % * p0210 < Vrms < 110 % * p0210
Fault value (r0949, floating point):
Line supply voltage Vrms present.
Veja também: p0210
Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206310 <Local>Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: For AC/AC drive units, the measured DC voltage lies outside the tolerance range after pre-charging has been completed.
The following applies for the tolerance range: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210
Note:
The fault can only be acknowledged when the drive is powered down.
Veja também: p0210
Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206311 <Local>Alimentação: Falha de tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The line voltage nominal value indicated in p0210 is outside the nominal voltage range of the power unit.
After pre-charging was completed, the actual line supply voltage Vrms was calculated using the measured DC link voltage. This voltage Vrms does not lie within the extended tolerance range of the supply voltage set in p0210.
The following applies for the extended tolerance range: 75 % * p0210 < Vrms < 120 % * p0210
Alarm value (r2124, floating point):
Line supply voltage Vrms present.
Veja também: p0210
Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206320 <Local>Mestre/escravo: Controle não válido para 4 canais multiplexados.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840

Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Values 0, 1, 2, and 3 are valid to control the 4-channel multiplexer via connector input p3572.
In this case, an invalid value was identified. The control remains effective with the previous value.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Invalid value to control the multiplexer.
Veja também: p3572
Correção: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3572).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.
Veja também: p3572

206321 <Local>Master/Slave: Ativação inválida no multiplexador de 6 canais

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: For the 6-channel multiplexer control via connector input p3577 an invalid value was identified. Values of 0, 1, 2, 3, 4 and 5 are valid. The control remains effective with the previous value.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Invalid value used to control the multiplexer.
Veja também: p3577
Correção: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3577).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.

206350 <Local>Alimentação: Freqüência de rede medida muito alta

Valor de mensagem: Freqüência de rede: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A freqüência de rede f_rede presente é maior que o limite de alarme parametrizado (f_rede > p0211 * p0284).
O alarme pode aparecer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligar na unidade alimentação.
Conseqüência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
2. Durante a operação da alimentação.
Conseqüência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A6350. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante):
Freqüência atual determinada.
Veja também: p0284
Correção: - Verificar a freqüência de rede (p0211) e alterá-la se necessário.
- Verificar limite de advertência (p0284).
- Verificar a conexão de rede.
- Verificar a qualidade de rede.
Veja também: p0211, p0284

206351 <Local>Alimentação: Freqüência de rede medida muito baixa

Valor de mensagem: Freqüência de rede: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A freqüência de rede f_rede presente é menor que o limite de alarme parametrizado (f_rede < p0211 * p0285).
O alarme pode aparecer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligar na unidade alimentação.
Conseqüência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
2. Durante a operação da alimentação.
Conseqüência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A06351. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante):
Atual freqüência determinada.
Veja também: p0285
Correção: - Verificar a freqüência de rede (p0211) e alterá-la se necessário.
- Verificar limite de advertência (p0285).
- Verificar a conexão de rede.
- Verificar a qualidade de rede.
Veja também: p0211, p0285

206400 <Local>Alimentação: Identificação de dados de rede selecionada/ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Os dados de identificação da rede estão selecionados e ativos.
A indutância da rede e a capacitância do DC link serão medidos no próximo pulso de habilitação.
Veja também: p3410
Correção: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente após a conclusão da medição.

206401 <Local>Alimentação: Modo de teste/identificação de dado do transformador ativo/ selecionado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Uma identificação dos dados de transformador ou uma operação de teste de transformador foi selecionada e está ativa.
Valor de falha (r2124, interpretar como decimal):
11: Foi selecionada a identificação 1 dos dados de transformador (determinação automática da indutância principal).
12: Foi selecionada a identificação 2 dos dados de transformador (determinação automática da defasagem de fases do transformador e da correção da amplificação).
13: Foi selecionada a identificação 3 dos dados de transformador (determinação da indutância de dispersão total do transformador durante uma identificação de dados de rede).
101: Foi selecionada a operação de teste 1.
102: Foi selecionada a operação de teste 2.
Veja também: p5480
Correção: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente depois de expirada a identificação.

206500 <Local>Alimentação: Sincronização de rede impossível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A sincronização de fase não é possível dentro do tempo de monitoração.
A alimentação foi resincronizada com a rede porque ela foi interrompida devido a frequência da rede determinada ser muito alta ou muito baixa.
Após 20 tentativas, a sincronização e consequentemente também a potência de operação foram interrompidas.
Correção: - check the parameterized line frequency and if required change (p0211).
- check the setting of the threshold values (p0284, p0285).
- check the line supply.
- check the connecting terminals
When using a voltage sensing module (VSM):
- check the line supply connection at the terminals (X521, X522).
- check VSM activation (p0145, p3400).
- check the line supply quality.
Note:
In the case of chassis power units, the availability of correct VSM voltage measured values is imperative for line synchronization.
Veja também: p0211, p0284, p0285

206502 <Local>Alimentação: Não é possível atingir a sincronização da linha na magnetização do transformador

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Sincronização da linha não é possível dentro do tempo de monitoração (p5481[2]).
Correção: - Verificar o ajuste do valor limite (p5485).
- Verificar o ajuste do tempo máximo (p5481[2]).
- Verificar a qualidade da linha de alimentação.
Veja também: p5481, p5485

206503 <Local>Infeed: Line black start unsuccessful

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The line black start was unsuccessful.
Fault value (r0949, interpret decimal):
State of the black start (corresponds to r5482).
Correção: - Check the conditions of a line black start.
- Check the parameterization of the line black start.

206504 <Local>Infeed: Island line supply synchronization unsuccessful

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The island line supply synchronization was unsuccessful
The alarm value (r2124, interpret decimal) specifies in which state (corresponds to r5482) the island line supply synchronization has remained.

Correção: - Check the conditions of an island line supply synchronization.
- Check the parameterization of the island line supply synchronization.

206601 <Local>Alimentação: Medição offset de corrente cancelada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Defeito da medição de corrente ou existência de uma corrente contínua durante a medição offset.
Valor de alarme(r2124, interpretar decimal):
1: Foi gerada uma corrente de fase muito alta durante a calibração offset da corrente.
2: O offset de corrente medido é maior que 3 % da corrente de inversão máxima permitida (p. ex. devido a uma falha à terra no DC-Link).

Correção: Para valor de alarme = 1:
- Possível ajuda em caso de falta de contator de rede: Ativar a rede bem antes de OFF1 = 1.
Para valor de alarme = 2:
- Defeito da medição de corrente ou existência de uma corrente contínua durante a medição offset.
- Verificar o DC-Link quanto à contato terra.

206602 <Local>Alimentação: Medição offset de corrente impossível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Após um OFF1 = 1 não pôde ser executada nenhuma medição do offset de corrente antes de ativar o contator de rede dentro do tempo de monitoração (p3491). Os offsets de corrente são passados para 0.
Veja também: p3491

Correção: - Verificar o DC-Link quanto à contato terra. Um contato terra pode danificar componentes.
- Verificar o ajuste do tempo de monitoração e aumentá-lo (p3491) se necessário. São necessários pelo menos 100 ms para a medição válida (p3491 > 100 ms).
Atenção:
Sem a medição válida, em determinadas circunstâncias, a qualidade do controle da tensão DC-Link poderá ser reduzida.
Veja também: p3491

206700 <Local>Alimentação: Acionar contator de rede com carga

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O contator de rede da alimentação deverá ser acionado sob carga com um comando ON.

Correção: - Não carregar DC-Link quando a alimentação não fornecer nenhuma mensagem de operação (r0863.0 = 1).
- Após o desligamento da alimentação, todos módulos de potência no DC-Link deverão ser desligados. Para isso deve-se interconectar corretamente a mensagem de operação da alimentação (r0863.0).

206800 <Local>Alimentação: Foi alcançado o estado- estável para a tensão máxima do DC link

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor nominal da tensão do link DC atingiu a tensão máxima contínua parametrizada no p0280.
A tensão do link DC é elevada pela reserva de profundidade de modulação do controlador devido às seguintes razões:
- reserva de profundidade de modulação é muito baixa (p3480).
- tensão da rede é muito alta.
- tensão de alimentação (p0210) parametrizada é muito baixa.
- valor nominal excessivamente alto para corrente reativa da rede.

Correção: - verifique a parametrização da tensão da rede (p0210).
- verifique a rede sobre condições de sobretensão.
- reduza a reserva de profundidade de modulação (p3480).
- reduza o valor nominal de corrente reativa.
Veja também: p0210, p0280, p3480

206810 <Local>Alimentação: Limite de advertência da tensão DC-Link

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: In operation, the DC link voltage has dropped to below the alarm threshold. The alarm threshold is obtained from the sum of p0279 and r0296.
Possible causes include:
- line supply voltage dip or another line supply fault.
- overload of the infeed.
- for Active Line Module: Controller incorrectly parameterized.
Veja também: p0279, r0296

Correção: - Verificar a tensão de rede e a qualidade da rede.
- Reduzir a tomada de potência, evitar mudanças bruscas de carga.
- Para Active Line Module: Corrigir a parametrização do controlador (p. ex. com uma identificação de rede automática (p3410 = 4, 5)).

206849 <Local>Alimentação: Operação de curto-circuito ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O controle de sequência do controlador de histerese de corrente detectou um curto-circuito (r5452, r5522). O valor de tensão de rede (r5444[0], r5512[0]) encontra-se abaixo do limite de tensão de curto-circuito (p5459[2], p5529[2]) e o limite de corrente está ativo (r5402.3=1, r5502.3=1).
Nota:
O limite de corrente ativo resulta da sobrecorrente (p5453) parametrizada e da largura de histerese (p5454).

Correção: - Verificar a parametrização do controlador de histere de corrente (p5453).
- Verificar os cabos de rede quanto a um curto-circuito.
Veja também: r5452, p5453

206850 <Local>Alimentação: Curto-circuito prevaleceu por muito tempo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A duração máxima permitida (p5458[1], p5528[1]) para curto-circuito foi excedida. O curto-circuito não pode ser eliminado dentro deste tempo.
Correção: - Verificar parâmetros de tempo mínimo (p5458[1], p5528[1]).
- Verificar a alimentação e fusíveis.
Veja também: p5458, p5528

206851 <Local>Infeed: Distributed infeed line monitoring tripped

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The line monitoring of the distributed line infeed has tripped.
Initiator, see alarm value (r2124, interpret hexadecimal): corresponds to status word (r5542).
Correção: - check the line supply.
- Check the parameterization of the line monitoring (p5540 - p5559).
Veja também: p5540, r5542

206855 <Local>Alimentação: Monitoração de filtro de linha respondeu

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A threshold value parameterized in p3678 has been exceeded or undershot in the line filter.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Voltage threshold, alpha/beta voltage monitoring fallen below (p3678[0]).
1: Current threshold value exceeded (p3678[1]).
2: Voltage threshold value of the phase voltage monitoring fallen below (p3678[0]).
Veja também: p3678, p3679
Correção: - Verificar a parametrização do valor limite para monitoração de filtro (p3678]).
- Verificar filtro.
Para valor de falha = 0:
- Verificar a parametrização do tempo de suavização para monitoração de tensão (3679[0]).
Para valor de falha =1:
- Verificar a parametrização do tempo mínimo para monitoração de tensão (3679[1]).

206860 <Local>Alimentação: Ativação do módulo de função não possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Function module activation is not possible. The power unit used does not have the "gating unit with current limitation control" feature (r0192.19).

The affected function module is identified in fault value r0949 (the value of r0949 corresponds to the bit of parameter p0108).
r0949 = 7 "Dynamic grid support" function module
r0949 = 12: "Line droop control" function module
Veja também: r0192, p5401

Correção: - Verificar se o módulo de potência utilizado possui a propriedade "Control Unit com controle de limite de corrente " (p0192.19).
- Se necessário, substituir o módulo de potência utilizado por um módulo de potência que dispõe da propriedade "Control Unit com controle de limite de corrente".

206900 <Local>Braking Module: Falha (1 -> 0)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The Braking Module signals a fault (1 -> 0) via X21.4 ("booksize" format) or X21.5 ("chassis" format).
This signal is wired to a system digital input and correspondingly interconnected using binector input p3866[0...7].
Possible causes:
- Wiring of the signal or BICO interconnection of the signal source incorrect.
- Overtemperature
- Electronics power supply missing.
- Ground fault/short-circuit.
- Internal component fault.
Veja também: p3866

Correção: - check binector input p3866[0...7] and the wiring from terminal X21.4 ("booksize" format) or X21.5 ("chassis" format).
- reduce the number of braking operations.
- Check the 24 V power supply of the component.
- Check for a ground fault or short circuit.
- Replace the component if necessary.

206901 <Local>Braking Module: Pré-alarme Desativação I2t

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The Braking Module "Booksize" format signals "Pre-alarm I2t shutdown" via terminal X21.3.
This signal is wired to a system digital input and correspondingly interconnected using binector input p3865[0...7].
Note:
This function is not supported for the "chassis" format.

Correção: - Reduzir as desacelerações.
- Controlar a entrada de binector p3865[0...7] e a fiação vinda do terminal X21.3 do respectivo Braking Module.

206904 <Local>Braking Module interno está bloqueado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: B_INF, B_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Braking Module interno foi bloqueado através da entrada de binector p3680 = sinal 1.
Com o estado bloqueado não é possível dissipar nenhuma energia através da resistência de frenagem.
Veja também: p3680

Correção: Desbloquear o Braking Module interno (BI: p3680 = sinal 0).

206905 <Local>Alarme de desativação I2T do Braking Module interno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: B_INF, B_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Braking Module interno emite um alarme devido ao valor I2t muito alto.
Foram alcançados 80 % do tempo de ligação máximo da resistência de frenagem.
Nota:
Esta mensagem também é indicada através do BO: p3685.
Veja também: r3685
Correção: Reduzir o número de frenagens.

206906 <Local>Braking Module interno com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: B_INF, B_INF_840
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O Braking Module interno emite um alarme devido a uma sobrecorrente ou valor I2t muito alto e por isso está bloqueado.
Nota:
Esta mensagem também é indicada através do BO: p3686.
Valor de falha (r0949, interpretar em Bits):
Bit 0 = 1: Excesso do I2t
Bit 1 = 1: Sobrecorrente
Veja também: r3686
Correção: Reduzir o número de frenagens.

206907 <Local>Braking Module interno com sobretemperatura

Valor de mensagem: -
Objeto drive: B_INF, B_INF_840
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O sensor de temperatura conectado à resistência de frenagem acusa sobretemperatura.
O Braking Module continua ativo. Se a sobretemperatura persistir por mais de 60s, aparecerá a falha F06908, e o Braking Module é desativado.
Veja também: r3687
Correção: - Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206908 <Local>Braking Module interno, desligamento por sobretemperatura

Valor de mensagem: -
Objeto drive: B_INF, B_INF_840
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Braking Module foi desligado devido a sobretemperatura no sensor de temperatura do resistor de frenagem.
A sobretemperatura foi detectada pelo sendor por mais de 60s.
Veja também: r3688
Correção: - Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206909 <Local>Braking Module interno com falha Uce

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: B_INF, B_INF_840
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O colapso da tensão de coletor-emissor (Vce) gera uma falha de Vce e o desligamento.
Veja também: r3689
Correção: - Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Substituir o dispositivo.

206921 <Local>Resistência de frenagem, simetria de fases

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The three resistors of the braking chopper are not symmetrical.
Correção: - check the feeder cables to the braking resistors.
- If required, increase the value for detecting dissymmetry (p1364).
Veja também: p1360, p1362, r1363, p1364

206922 <Local>Resistência de frenagem, queda de fase

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A phase failure for the brake resistor was detected.
Fault value (r0949, interpret decimal):
11: Phase U
12: Phase V
13: Phase W
Veja também: p3235
Correção: Verificar as alimentações das resistências de frenagem.
Veja também: p1360, p1362, r1363, p1364

207011 <Local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: KTY84:
The motor temperature has exceeded the fault threshold (p0605) or the timer (p0606) after the alarm threshold was exceeded (p0604) has expired.
PTC, bimetallic NC contact:
The response threshold of 1650 Ohm was exceeded (for SME p4600 ... p4603 or for TM120 p4610 ... p4613 = 10, 30), or the timer (p0606) has expired after 1650 Ohm has been exceeded (for SME p4600 ... p4603 or for TM120 p4610 ... p4613 = 12, 32).
Motor temperature model:

The calculated motor temperature is too high.
Possible causes:
- motor overloaded.
- motor ambient temperature too high.
- PTC / bimetallic NC contact: Wire breakage or sensor not connected.
- Motor temperature model incorrectly parameterized.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1, 2, 3, 4:
Number of the temperature channel leading to the message (for SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
200:
Motor temperature model 1 (I2t): Temperature too high (p0615).
300:
Motor temperature model 3: After the monitoring time has expired, the temperature is still higher than the alarm threshold (p5390).
301:
Motor temperature model 3: Temperature too high (p5391).
302:
Motor temperature model 3: Encoder temperature is not within the valid range.
Veja também: p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Correção: - Reduce the motor load.
- check the ambient temperature and the motor ventilation.
- check the wiring and temperature sensor connection.
- check the monitoring limits (p5390, p5391).
- check the encoder type (p0404).
- check the motor type (p0300, p0301).
- check activation of the motor temperature model (p0612).
- check the parameters of the motor temperature model (p5350 and following).
- check the encoder (p0404).
Veja também: p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207011 <Local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: KTY or no sensor:
The measured motor temperature or model temperature has exceeded the fault threshold (p0605) or the timer (p0606) has elapsed following the alarm threshold (p0604) being exceeded.
The response parameterized in p0610 becomes active.
PTC or bimetallic NC contact:
The response threshold of 1650 Ohm was exceeded or the NC contact opened and the timer (p0606) has expired.
The response parameterized in p0610 becomes active.
Possible causes:
- Motor is overloaded
- motor ambient temperature too high.
- PTC / bimetallic NC contact: Wire breakage or sensor not connected.
Fault value (r0949, interpret decimal):
200: The motor temperature model 1 (I2t) signals an overtemperature (p0612.0 = 1, p0611 > 0).
Number of the temperature channel leading to the message (for SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
Veja também: p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Correção: - Reduce the motor load.
- check the ambient temperature and the motor ventilation.
- check the wiring and the connection of the PTC or bimetallic NC contact.
Veja também: p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207012 <Local>Drive: Motor temperature model 1/3 overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The motor temperature model 1/3 identified that the alarm threshold was exceeded.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
200:
Motor temperature model 1 (I2t): Temperature too high (p0605).
300:
Motor temperature model 3: Temperature too high (p5390).
Veja também: r0034, p0605, p0611, p0612
Correção: - check the motor load and if required, reduce.
- check the motor ambient temperature.
- check activation of the motor temperature model (p0612).
Motor temperature model 1 (I2t):
- check the thermal time constant (p0611).
- check the alarm threshold (p0605).
Motor temperature model 3:
- check the motor type.
- check the alarm threshold (p5390).
- check the model parameters (p5350 and following).
Veja também: r0034, p0605, p0611, p0612

207012 <Local>Drive: Motor temperature model 1/3 overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The thermal I2t motor model for synchronous motors identified that the alarm threshold was exceeded.
Veja também: r0034, p0605, p0611, p0612
Correção: - check the motor load and if required, reduce.
- check the motor ambient temperature.
- check the thermal time constant (p0611).
- check the overtemperature fault threshold (p0605), (= alarm threshold for the I2t motor model).
Veja também: r0034, p0605, p0611, p0612

207013 <Local>Drive: Motor temperature model configuration fault

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred in the configuration of the motor temperature model.
Fault value (r0949, interpret decimal):
300:
Motor temperature model 3: The sensor does not supply the necessary sensor temperature for the thermal model.
301:
Motor temperature model 3: The sensor type is unknown.
302:
Motor temperature model 3: At least one other temperature model was simultaneously activated.
303:
Motor temperature model unknown in the actual firmware version.
Veja também: p0300, p0301, p0404, p0612

Correção: - check the encoder type.
- check the motor type.
- check activation of the motor temperature model (p0612).
- check the parameters of the motor temperature model (p5350 and following).
Veja também: p0300, p0301, p0404, p0612

207014 <Local>Drive: Motor temperature model configuration alarm

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A fault has occurred in the configuration of the motor temperature model 3.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
300:
Motor temperature model 3: Threshold value for alarm (p5390) is higher than the threshold value for fault (p5391).
Correção: - check and correct the threshold values limits (p5390, p5391).

207015 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Alarme

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um erro foi detectado durante a avaliação do sensor de temperatura configurado em p0600 e p0601.
Com o alarme, o tempo em p0607 é iniciado. Se a falta ainda estiver presente depois deste tempo terminar, então o alarme F07016 aparecerá; Contudo, no mínimo, 50 ms antes do alarme A07015.
Possíveis causas:
- Fio com mau contato ou sensor não conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
- Se SME/TM120 está selecionado (pp0601 + 10, 11),
Este é o número do canal de temperatura que induziu a mensagem.
Correção: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
Veja também: r0035, p0600, p0601, p0607

207016 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An error was detected when evaluating the temperature sensor set in p0600 and p0601.
Possible causes:
- wire breakage or sensor not connected (KTY: R > 1630 Ohm).
- measured resistance too low (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Note:
If alarm A07015 is present, the time in p0607 is started. If the fault is still present after this time has expired, then fault F07016 is output; however, at the earliest, 50 ms after alarm A07015.
Fault value (r0949, interpret decimal):
- if SME/TM120 is selected (p0601 = 10, 11),
this is the number of the temperature channel leading to the message.
Veja também: p0607

Correção: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
- Motores assíncronos: Desativar a falha do sensor de temperatura (p0607 = 0).
Veja também: r0035, p0600, p0601, p0607

207017 <Local>Additional temperature alarm threshold exceeded

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The additional temperature has exceeded the alarm threshold in p4102[0]
The time in p4103 is also started with this alarm. Fault F07018 is output if the alarm is still active after this time has expired.
- Overtemperature (r4105 > p4102[0]).
Veja também: p4100, p4102, p4103, r4105
Correção: - make sure that the sensor is connected correctly.
- Check parameterization (p4100).

207018 <Local>Additional temperature fault threshold exceeded

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF1 (ENCODER, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The additional temperature has exceeded the fault threshold in p4102[1]
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Overtemperature (r4105 > p4102[1] or r4105 > p4102[0] for longer than the time in p4103).
1: Wire breakage or sensor not connected (KTY: R > 1630 Ohm). Measured resistance too low (KTY: R < 50 Ohm).
Veja também: p4100, p4102, p4103, r4105
Correção: - Verificar se o sensor está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p4100).

207080 <Local>Acionamento: Parâmetro de controle incorreto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The closed-loop control parameters have been parameterized incorrectly (e.g. p0356 = L_spread = 0).
Fault value (r0949, interpret decimal):
The fault value includes the parameter number involved.
The following parameter numbers only occur as fault values for vector drives:
p0310, for synchronous motors: p0341, p0344, p0350, p0357
The following parameter numbers do not occur as fault values for synchronous motors:
p0354, p0358, p0360
Veja também: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082, p1300
Correção: Alterar os parâmetros indicados no valor de falha (r0949) (p. ex. p0640 = limite de corrente > 0).
Veja também: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082

207082 <Local>Macro: Execução impossível

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, informação adicional: %2, número preliminar do parâmetro: %3
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A macro não pode ser executada.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal)
ccccbbaa hex:
cccc = número de parâmetro preliminar, bb = informação suplementar, aa = causa da falha
Causas da falha de ativação de parâmetros:
19: Arquivo chamado não é válido para ativação de parâmetro
20: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 15.
21: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 700.
22: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 1000.
23: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 1500.
24: O tipo de dado de um TAG está incorreto (ex. Índice, número ou o Bit não é U16).
Causas da falha para ajustar parâmetros:
25: Nível de erro tem um valor indefinido.
26: Modo tem um valor indefinido.
27: O TAG Value foi definido como uma String e isto não é "DEFAULT".
31: Tipo de drive object especificado desconhecido.
32: Não foi possível encontrar um dispositivo para o número do drive object determinado.
34: Um parâmetro de disparo foi chamado de forma recursiva.
35: Não é permitida a gravação do parâmetro através de macro.
36: O teste de descrição do parâmetro falhou, parâmetro somente pode ser lido, não está presente, tipo de dado incorreto, faixa de valores ou atribuição incorreta.
37: Parâmetro de origem para uma interconexão BICO não pôde ser determinado.
38: Para um parâmetro não indexado (ou CDS dependente) foi definido um índice.
39: Nenhum índice foi definido para um parâmetro indexado.
41: Uma BitOperation somente é permitida para o parâmetro de formato DISPLAY_BIN.
42: Um valor diferente de 0 ou 1 foi definido para uma BitOperation.
43: A leitura de parâmetros que deve ser alterado pela BitOperation falhou.
51: O ajuste de fábrica para DEVICE somente pode ser executado no DEVICE.
61: A definição de um valor falhou.
Correção: - Verificar o respectivo parâmetro.
- Verificar o arquivo da macro e a interconexão BICO.
Veja também: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <Local>Macro: ACX-File não encontrado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The ACX file (macro) to be executed was not able to be found in the appropriate directory.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number with which the execution was started.
Veja também: p0015, p0700, p1000, p1500
Correção: - Verificar se o arquivo foi salvo no diretório apropriado do cartão de memória.
Exemplo:
Se p0015 está configurado para 1501, então o arquivo ACX selecionado deve estar localizado no seguinte diretório:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

207084 <Local>Macro: Condição WaitUntil não atendida

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The WaitUntil condition set in the macro was not fulfilled in a certain number of attempts.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number for which the condition was set.
Correção: Verificar e corrigir a condição para o loop WaitUntil.

207085 <Local>Acionamento: Controle dos parâmetros malha aberta/malha fechada alterados

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Open-loop/closed-loop control parameters have had to be changed for the following reasons:
1. As a result of other parameters, they have exceeded the dynamic limits.
2. They cannot be used due to the fact that the hardware detected not having certain features.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Changed parameter number.
340:
The motor and control parameters were automatically calculated (p0340 = 1), because the vector control was subsequently activated as configuration (r0108.2).
Veja também: p0640, p1082, r1082, p1300, p1800
Correção: Nenhum necessário.
Não é necessária nenhuma alteração de parâmetro, pois os parâmetros já foram limitados adequadamente.

207086 <Local>Comutação de unidades: Violação de limite de parâmetro através da alteração de valor de referência

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A reference parameter was changed in the system. This resulted in the fact that for the parameters involved, the selected value was not able to be written in the per unit notation.
The values of the parameters were set to the corresponding violated minimum limit/maximum limit or to the factory setting.
Possible causes:
- the steady-state minimum limit/maximum limit or that defined in the application was violated.
Fault value (r0949, parameter):
Diagnostics parameter to display the parameters that were not able to be re-calculated.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Correção: Verificar e, se necessário, corrigir o valor de parâmetro adaptado.
Veja também: r9450

207087 <Local>Acionamento: Operação sem encoder impossível com a freqüência de pulsos ajustada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Com a freqüência de pulsos (p1800) ajustada não é possível executar uma operação sem encoder.
A operação sem encoder é ativado nas seguintes condições:
- A rotação de comutação para a operação sem encoder (p1404) é menor que a rotação máxima (p0322).
- Não foi configurado um tipo de controle com operação sem encoder (p1300).
- Falhas de encoder do motor geram uma reação de falha na operação sem encoder (p0491).
Veja também: p0491, p1300, p1404, p1800
Correção: Aumentar a freqüência de pulsos (p1800).
Nota:
Na operação sem encoder a freqüência de pulsos deve ter pelo menos o valor equivalente à metade do ciclo de controle de corrente (1/p0115[0]).

207088 <Local>Comutação de unidades: Violação do limite de parâmetro devido à mudança de unidades

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A changeover of units was initiated. This resulted in a violation of a parameter limit
Possible causes for the violation of a parameter limit:
- When rounding off a parameter corresponding to its decimal places, the steady-state minimum limit or maximum limit was violated.
- inaccuracies for the data type "FloatingPoint".
In these cases, when the minimum limit is violated then the parameter value is rounded up and when the maximum limited is violated the parameter value is rounded down.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Diagnostics parameter r9451 to display all parameters whose value had to be adapted.
Veja também: p0100, p0349, p0505, p0595
Correção: Verificar e, se necessário, corrigir os valores de parâmetro adaptados.
Veja também: r9451

207089 <Local>Alteração de módulos: A ativação do módulo de função é bloqueada porque os módulos foram alterados.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi feita uma tentativa de se ativar um módulo de função. Isto não é permitido se os módulos já se encontram convertidas.
Veja também: p0100, p0349, p0505
Correção: Retornar a(s) mudança(s) de unidades para ajustes de fábrica.

207090 <Local>Acionamento: Limite superior menor que o limite inferior de torque

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O limite superior de torque é menor que o limite inferior de torque.
Correção: Se o parâmetro P1 é vinculado com p1522 e o parâmetro P2 com p1523, deve-se assegurar que o P1 >= P2.

207100 <Local>Acionamento: Tempos de amostragem não podem ser zerados

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: When resetting drive parameter (p0976) sampling times cannot be reset using p0111, p0112, p0115.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter whose setting prevents the sampling times being reset.
Veja também: r0110

Correção: - Continuar com os tempos de amostragem configurados.
- Definir o ciclo básico p0110[0] antes do zeramento dos parâmetros de drive para o valor original.
Veja também: r0110

207110 <Local>Acionamento: Tempos de amostragem e ciclo básico incompatíveis entre si

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The parameterized sampling times do not match the basic clock cycle.
Fault value (r0949, interpret decimal):
The fault value specifies the parameter involved.
Veja também: r0110, r0111, p0115

Correção: Definir os tempos de amostragem do controlador de corrente idênticos com o ciclo básico, p. ex. com a seleção do p0112. Aqui deve-se observar a seleção do ciclo básico em p0111.
Os tempos de amostragem em p0115 somente podem ser alterados manualmente na configuração "Avançada" (p0112) dos tempos de amostragem.
Veja também: r0110, r0111, p0112, p0115

207140 <Local>Acionamento: O tempo de amostragem do controlador de corrente para fuso não é compatível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O tempo de amostragem parametrizado do controlador de corrente para o fuso foi configurado com um valor muito alto.

Correção: Configurar o tempo de amostragem igual ou menor que o valor que consta no r5034 (p0112, p0115).
Veja também: p0112, p0115, r5034

207200 <Local>Acionamento: Comando mestre com comando ON

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The ON/OFF1 command is present (no 0 signal).
The command is either influenced via binector input p0840 (current CDS) or control word bit 0 via the master control.

Correção: Switch the signal via binector input p0840 (current CDS) or control word bit 0 via the master control to 0.

207220 <Local>Acionamento: Falta o controle via PLC

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falta o sinal "Controle via PLC" durante a operação.
- Interconexão da entrada de binector para "Controle via PLC" está incorreta (p0854).
- O comando sobreposto retirou o sinal "Controle via PLC".
- A transmissão de dados através do Bus de campo (Master/Acionamento) foi interrompida.

Correção: - Verificar a interconexão da entrada de binector para "Controle via PLC" (p0854).
- Controlar o sinal "Controle via PLC" e ativá-lo se necessário.
- Verificar a transmissão de dados através do Bus de campo (Master/Acionamento).
Nota:
Se a retirada do "Controle via PLC" do acionamento deverá prosseguir, então a reação de falha deve ser parametrizada para NENHUM ou o tipo de mensagem deverá ser parametrizado como alarme.

207300 <Local>Acionamento: Falta sinal de feedback do contator de rede

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: - O contator de rede não pôde ser fechado dentro do tempo do parâmetro p0861.
- O contator de rede não pôde ser aberto dentro do tempo do parâmetro p0861.
- O contator de rede desarmou durante a operação.
- O contator de rede está fechado, mesmo com o inversor desativado.

Correção: - Verificar o ajuste do p0860.
- Verificar o lcircuito de resposta do contator de rede.
- Elevar o tempo de monitoração em p0861.
Veja também: p0860, p0861

207311 <Local>Interruptor bypass de motor

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault value (r0949, interpret bitwise binary):
Bit 1: Switch "Closed" feedback signal missing.
Bit 2: Switch "Open" feedback signal missing.
Bit 3: Switch feedback signal too slow.
After switching, the system waits for the positive feedback signal. If the feedback signal is received later than the specified time, then a fault trip (shutdown) is issued.
Bit 6: Drive switch feedback signal not consistent with the bypass state.
The drive switch is closed when switching-on or when switching-in the motor.
Veja também: p1260, r1261, p1266, p1267, p1269, p1274

Correção: - Verificar a transmissão dos sinais de resposta.
- Verificar o interruptor.

207312 <Local>Interruptor bypass de rede

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault value (r0949, interpret bitwise binary):
Bit 1: Switch "Closed" feedback signal missing.
Bit 2: Switch "Open" feedback signal missing.
Bit 3: Switch feedback signal too slow.
After switching, the system waits for the positive feedback signal. If the feedback signal is received later than the specified time, then a fault trip (shutdown) is issued.
Bit 6: Line Side Switch feedback signal not consistent with the bypass state.
When switching-on or when switching-in the motor, the line side switch is closed without this having been requested from the bypass.
Veja também: p1260, r1261, p1266, p1267, p1269, p1274
Correção: - Verificar a transmissão dos sinais de resposta.
- Verificar o interruptor.

207320 <Local>Acionamento: Reinicialização automática cancelada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: - O número pré-definido de tentativas de reinicialização (p1211) foi esgotado, pois durante o tempo de monitoração (p1213) as falhas não puderam ser quitadas. A cada nova tentativa de inicialização é decrementado (descontado) o número de tentativas de reinicialização (p1211).
- Nenhum comando ON ativo presente.
- O tempo de monitoração do módulo de potência expirou (p0857).
- Ao sair da colocação em funcionamento ou no final da identificação do motor ou da otimização do controlador de rotação, automaticamente é executada a reativação.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Aumentar o número de tentativas de reinicialização (p1211). O atual número de tentativas de inicialização é indicada no r1214.
- Aumentar o tempo de espera em p1212 e/ou o tempo de monitoração em p1213.
- Criar comando ON (p0840).
- Aumentar ou desativar o tempo de monitoração do módulo de potência (p0857).

207320 <Local>Acionamento: Reinicialização automática cancelada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: - O número pré-definido de tentativas de reinicialização (p1211) foi esgotado, pois durante o tempo de monitoração (p1213) as falhas não puderam ser quitadas. A cada nova tentativa de inicialização é decrementado (descontado) o número de tentativas de reinicialização (p1211).
- Nenhum comando ON ativo presente.
- O tempo de monitoração do módulo de potência expirou (p0857).
- Ao sair da colocação em funcionamento ou no final da identificação do motor ou da otimização do controlador de rotação, automaticamente é executada a reativação.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Aumentar o número de tentativas de reinicialização (p1211). A quantidade atual de tentativas de partida é indicada no r1214.
- Aumentar o tempo de espera no p1212 e/ou o tempo de monitoramento no p1213.
- Criar o comando ON (p0840).
- Aumentar ou desativar o tempo de monitoramento do módulo de potência (p0857).
- Reduzir o tempo de espera para o resetamento do contador de partidas p1213[1], de modo que sejam registrados menos falhas no intervalo de tempo.

207321 <Local>Acionamento: Reinicialização automática ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O restart automático (WEA) está ativo. Com o retorno da rede e/ou eliminação das causas de falhas existentes, o acionamento é novamente ativado automaticamente. Os pulsos são liberados e o motor começa a girar.
Correção: - Se necessário, bloquear a reinicialização automática (WEA) (p1210 = 0).
- Com a retirada do comando de ativação (BI: p0840), cancelar diretamente o processo de reinicialização.

207329 <Local>Acionamento: Avaliador kT, característica kT(iq) ou compensação de tensão não está funcionando

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A function of the function module "extended torque control" (r0108.1) was activated - however the (complete) function is not available.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1 ... 3: The kT estimator is active (p1780.3 = 1) without a functioning compensation of the voltage emulation error in the drive converter. This means that the accuracy is severely restricted.
1: The drive converter voltage emulation error "final value" is 0 (p1952).
2: The drive converter voltage emulation error "current offset" is 0 (p1953).
3: The compensation of the voltage emulation error is disabled (p1780.8 = 0).
4: The kT estimator (p1780.3 = 1), the kT(iq) characteristic (p1780.9 = 1) or the compensation of the voltage emulation error (p1780.8 = 1) was activated without activating the function module "extended torque control" (when the function module is activated, the following must apply: r0108.1 = 1).
Correção: Para o valor de falha = 1, 2:
- Executar a identificação do erro de imagem de tensão no conversor (p1909.14 = 1, p1910 = 1).
- Configurar os parâmetros para compensação do erro de imagem de tensão no conversor (p1952, p1953).
Para o valor de falha = 3:
- Ativar a compensação do erro de imagem de tensão no conversor (p1780.8 = 1).
Para o valor de falha = 4:
- Ativar o módulo de função "Controle de torque ampliado" (r0108.1 = 1), ou desativar as respectivas funções (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).

207330 <Local>Partida em movimento: Corrente de localização medida muito baixa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a partida com motor girando detectou-se que a corrente de localização alcançada é muito baixa. Possivelmente o motor não está conectado.
Correção: Verificar os cabos de ligação do motor.

207331 <Local>Partida em movimento: A função não é suportada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Uma ligação no motor girando não é possível. A função "Partida com o motor girando" não é suportada nos seguintes casos:
Motor síncrono de ímã permanente e externo (PEM, FEM): Operação com característica U/f.
Motor síncrono de ímã permanente (PEM): Operação sem encoder sem conexão de um Voltage Sensing Module (VSM).
Correção: - Desselecionar a função "Partida em movimento" (p1200 = 0).
- Mudar o modo de operação de controle de alimentação/retorno (p1300).
- Conectar o Voltage Sensing Module (VSM) (medição de tensão).

207350 <Local>Acionamento: Apalpador de medição parametrizado para saída digital

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O probe está conectado à uma entrada/saída digital bidirecional e o terminal está configurado como saída.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
8: DI/DO 8 (X122.9/X132.1)
9: DI/DO 9 (X122.10/X132.2)
10: DI/DO 10 (X122.12/X132.3)
11: DI/DO 11 (X122.13/X132.4)
12: DI/DO 12 (X132.9)
13: DI/DO 13 (X132.10)
14: DI/DO 14 (X132.12)
15: DI/DO 15 (X132.13)
Para a designação do terminal:
A primeira designação é válida para CU320, a segunda para CU305.
Correção: - Ajustar terminal como entrada (p0728).
- Desselecionar apalpador de medição (p0488, p0489, p0580).

207351 <Local>Acionamento: Apalpador de medição parametrizado para saída digital

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The measuring probe is connected to a bi-directional digital input/output and the terminal is set as output.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
0: DI/DO 0 distributed (X3.2)
1: DI/DO 1 distributed (X3.4)
Correção: - set the terminal as input (p4028).
- de-select the probe (p0488, p0489).
Veja também: p0488, p0489, p4028

207400 <Local>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O controle de tensão do DC link foi ativado por causa do limite superior (p1244).
Um desvio do sistema pode ocorrer entre o valor nominal e a velocidade real.
Veja também: r0056, p1240

Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparecerá automaticamente depois que estiver abaixo do limite superior.
Caso contrário, adotar as seguintes medidas:
- Usar um Braking Module ou uma unidade de feedback regenerativo.
- Aumentar o tempo da rampa de descida (p1121, p1135).
- Desligar o controle de Vdc_max (p1240 = 0).

207400 <Local>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O controlador de tensão DC-Link foi ativado com a ultrapassagem do limite de ligação superior (r1242, r1282).
Os tempos de rampa de desaceleração são automaticamente elevados para manter a tensão DC-Link (r0070) dentro dos limites permitidos. Existe um desvio de controle entre rotação nominal e rotação real.
Quando o controlador de tensão DC-Link é desativado a saída do gerador de rampa passa para o valor de rotação real.
Veja também: r0056, p1240, p1280

Correção: Se a ação do controlador não for desejada:
- Aumentar os tempos de tampa de desaceleração.
- Desativar o controlador Vdc_max (p1240 = 0 com controle vetorial, p1280 = 0 com controle V/f).
Para não alterar os tempos de rampa de desaceleração:
- Empregar o pulsador e a fonte de realimentação.

207401 <Local>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link desativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O controlador Vdc_max não pode manter a tensão DC-Link (r0070) abaixo do valor limite (r1242, r1282) e por isso que ele foi desativado.
- A tensão de rede é permanentemente mais alta que a especificada para o módulo de potência.
- O motor é permanentemente condicionado em modo regenerativo como resultado de uma carga acionadora.

Correção: - Verifique se a tensão de entrada está dentro da faixa permitida.
- Verificar se o ciclo de carga e os limites de carga estão dentro dos limites permitidos.

207402 <Local>Acionamento: Controlador mínimo de tensão DC-Link ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O controle de tensão do DC link foi ativado devido ao limite inferior (p1248).
Um desvio do sistema pode ocorrer entre o valor nominal e a velocidade real.
Uma possível causa pode ser, por exemplo, que o fornecimento de energia falou.
Veja também: r0056, p1240, p1248

Correção: Não necessário.
Este alarme desaparecerá automaticamente após o nível inferior estiver aumentado.
Caso contrário, adotar as seguintes medidas:
- Verificar a rede de alimentação.
- Aumentar o tempo da rampa de subida (p1120).
- Desligar o controle de Vdc_min (p1240 = 0).

207402 <Local>Acionamento: Controlador mínimo de tensão DC-Link ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O controlador de tensão DC-Link foi ativado por não alcançar o limite de ligação inferior (r1246, r1286).
A energia cinemática do motor é usada para alimentar o DC-Link. Com isso o acionamento é desacelerado.
Veja também: r0056, p1240, p1280
Correção: alarme com o retorno da rede alimentada.

207403 <Local>Acionamento: Limite inferior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A monitoração da tensão do DC link está ativa (p1240 = 5, 6) e o limite inferior de tensão do DC link (p1248) foi atingido no estado "Operação".
Correção: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação.
- Reduzir o limite inferior de tensão DC-Link (p1248).
- Desativar o monitoramento da tensão DC-Link (p1240 = 0).

207403 <Local>Acionamento: Limite inferior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A monitoração da tensão DC-Link está ativa (p1240, p1280 = 5, 6) e o limite inferior de tensão DC-Link (r1246, r1286) foi alcançado em estado "Operação".
Correção: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação.
- Corrigir a tensão de conexão dos dispositivos (p0210) ou o nível de ligação (p1245, p1285).
- Desativar o monitoramento da tensão DC-Link (p1240, p1280 = 0).

207404 <Local>Acionamento: Limite superior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A monitoração da tensão do DC link está ativa (p1240 = 4, 6) e o limite superior de tensão do DC link (p1244) foi atingido no estado "Operação".

Correção: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar o módulo de alimentação ou o Braking Module.
- Aumentar o limite superior de tensão DC-Link (p1244).
- Desativar a monitoração da tensão DC-Link (p1240 = 0).

207404 <Local>Acionamento: Limite superior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A monitoração da tensão DC-Link está ativa (p1240, p1280 = 4, 6) e o limite superior de tensão DC-Link (r1242, r1282) foi alcançado em estado "Operação".

Correção: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar o módulo de alimentação.
- Corrigir a tensão de conexão dos dispositivos (p0210).
- Desativar a monitoração da tensão DC-Link (p1240, p1280 = 0).

207405 <Local>Acionamento: Compensação cinética mínima de velocidade não alcançada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a compensação cinética a rotação mínima (p1257 e p1297 em acionamentos vetoriais com controle U/f) não foi alcançada sem que a rede retornasse.

Correção: Verificar o limite de rotação para controlador Vdc_min (compensação cinemática) (p1257, p1297).
Veja também: p1257, p1297

207406 <Local>Acionamento: Período máximo de compensação cinética excedido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo máximo de compensação (p1255 e p1295 em acionamentos vetoriais com controle U/f) foi excedido sem que a rede retornasse.

Correção: Verificar o limite de tempo para controlador Vdc-min (compensação cinemática) (p1255, p1295).
Veja também: p1255, p1295

207407 <Local>Drive: Vdc reduction not permissible

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: For chassis power units, the reduction of the line voltage (see r0212.0) is only possible for closed-loop control of the DC link voltage.

Correção: - Activate DC link voltage control for the motor/generator.
- de-activate line voltage reduction (p0212.0 = 0).
Veja também: p0212

207409 <Local>Aconamento: Controlador de limite de corrente do controle U/f está ativo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O controlador de limite de corrente do controle U/f foi ativado porque o limite de corrente foi excedido.

Correção: O aviso/alarme some automaticamente após uma das seguintes medidas:
- Aumentar o limite de corrente (p0640).
- Reduzir a carga.
- Retardar as rampas de aceleração para a rotação nominal.

207410 <Local>Acionamento: Saída de controlador de corrente limitada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A condição "I_act = 0 e Uq_set_1 maior que 16 ms do seu limite" está presente e pode ser gerada pelo seguinte:
- Motor não conectado ou contator do motor aberto.
- DC link sem tensão.
- Motor Module defeituoso.

Correção: - Conectar o motor ou verificar o contator do motor
- Verificar a tensão do DC link (r0070).
- Verificar o Motor Module.

207410 <Local>Acionamento: Saída de controlador de corrente limitada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A condição "I_real = 0 e Uq_nom_1 maior que 16 ms em limitação" está presente e pode ter as seguintes causas:
- O motor não está conectado ou o contator do motor está aberto.
- Os dados do motor e a forma de ligação do motor (estrela/triângulo) são incompatíveis entre si.
- Nenhuma tensão DC-Link presente.
- O cabo de potência está com defeito.
- A função "Partida em movimento" não está ativada.

Correção: - Conectar o motor ou verificar o contator do motor.
- Verificar a parametrização do motor e a forma de ligação do motor (estrela/triângulo).
- Verificar a tensão DC-Link (r0070).
- Verificar o módulo de potência.
- Ativar a função "Partida em movimento" (p1200).

207411 <Local>Acionamento: Saída de controle de fluxo limitada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The specified flux setpoint cannot be reached, although the set maximum field current is specified (p1603).
- incorrect motor data.
- motor data and motor configuration (star-delta) do not match.
- the current limit has been set too low for the motor (p0640, p0323, p1603).
- induction motor (encoderless, open-loop controlled) in I2t limiting.
- the Motor Module is too small.

Correção:
- correct the motor data.
- check the motor configuration.
- correct the current limits (p0640, p0323, p1603).
- reduce the induction motor load.
- if required, use a larger Motor Module.

207412 <Local>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (motor model)

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: An incorrect commutation angle was detected that can result in a positive coupling in the speed controller.
Possible causes:
- The phase sequence of the output phases for the motor is incorrect (e.g. the phases are interchanged).
- the motor encoder is incorrectly adjusted with respect to the magnet position.
- the motor encoder is damaged.
- the angular commutation offset is incorrectly set (p0431).
- data to calculate the motor model has been incorrectly set (p0356 (motor-stator leakage inductance) and/or p0350 (motor-stator resistance) and/or p0352 (cable resistance).
- the changeover speed for the motor model is too low (p1752). The monitoring function only becomes effective above the changeover speed.
- pole position identification might have calculated an incorrect value when activated (p1982 = 1).
- the motor encoder speed signal is faulted.
- the control loop is instable due to incorrect parameterization.

Fault value (r0949, interpret decimal):
SERVO:
0: The comparison of the pole position angle from the encoder and motor model resulted in an excessively high value (> 80 ° electrical).
1: -
VECTOR:
0: The comparison of the pole position angle from the encoder and motor model resulted in an excessively high value (> 45 ° electrical).
1: The change in the speed signal from the motor encoder has changed by > p0492 within a current controller clock cycle.

Correção:
- Check the phase sequence for the motor, and if required, correct (wiring, p1820).
- if the encoder mounting was changed - re-adjust the encoder.
- replace the defective motor encoder.
- correctly set the angular commutation offset (p0431). If required, determine using p1990.
- correctly set the motor stator resistance, cable resistance and motor-stator leakage inductance (p0350, p0352, p0356).

Calculate the cable resistance from the cross-section and length, check the inductance and stator resistance using the motor data sheet, measure the stator resistance, e.g. using a multimeter - and if required, again identify the values using the stationary motor data identification (p1910).

- increase the changeover speed for the motor model (p1752). The monitoring is completely de-activated for p1752 > p1082 (maximum speed).
- with pole position identification activated (p1982 = 1) check the procedure for pole position identification (p1980) and force a new pole position identification procedure by means of de-selection followed by selection (p1982 = 0 -> 1).
Note:
For High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx), for applications with a higher current, if necessary, the monitoring should be disabled.

207413 <Local>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (identificação de posição polar)

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An incorrect commutation angle was detected that can result in a positive coupling in the speed controller.
Within the pole position identification routine (p1982 = 2):
- a difference of > 45 ° electrical to the encoder angle was determined.
For VECTOR, within the encoder adjustment (p1990 = 2):
- a difference of > 6 ° electrical to the encoder angle was determined.
Correção: - Ajustar corretamente o offset angular de comutação (p0431).
- Após a substituição do encoder, reajustar o encoder do motor.
- Substituir o encoder de motor com defeito.
- Verificar a identificação da posição polar. Se a identificação de posição polar para este tipo de motor é inadequada, desativar o controle de plausibilidade (p1982 = 0).

207414 <Local>Acionamento: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The serial number of the motor encoder of a synchronous motor has changed. The change was only checked for encoders with serial number (e.g. EnDat encoders) and build-in motors (e.g. p0300 = 401) or third-party motors (p0300 = 2).
Cause 1:
- The encoder was replaced.
Cause 2:
- A third-party, built-in or linear motor was re-commissioned.
Cause 3:
- The motor with integrated and adjusted encoder was replaced.
Cause 4:
- The firmware was updated to a version that checks the encoder serial number.
Note:
With closed-loop position control, the serial number is accepted when starting the adjustment (p2507 = 2).
When the encoder is adjusted (p2507 = 3), the serial number is checked for changes and if required, the adjustment is reset (p2507 = 1).
Proceed as follows to hide serial number monitoring:
- set the following serial numbers for the corresponding Encoder Data Set: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- parameterize F07414 as message type N (p2118, p2119).
Correção: Re causes 1, 2:
Carry out an automatic adjustment using the pole position identification routine. Acknowledge fault. Initiate the pole position identification routine with p1990 = 1. Then check that the pole position identification routine is correctly executed.
SERVO:
If a pole position identification technique is selected in p1980, and if p0301 does not contain a motor type with an encoder adjusted in the factory, then p1990 is automatically activated.
or

Set the adjustment via p0431. In this case, the new serial number is automatically accepted.
or
Mechanically adjust the encoder. Accept the new serial number with p0440 = 1.
Re causes 3, 4:
Accept the new serial number with p0440 = 1.

207415 <Local>Acionamento: Transmissão do offset angular de comutação em andamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: SEM
Causa: O offset angular de comutação foi definido automaticamente com p1990 = 1.
Esta falha executa um cancelamento de pulsos que são necessários para o offset angular de comutação para o p0431.
Veja também: p1990
Correção: A falha pode ser confirmada sem precisar de nenhuma medida adicional.

207416 <Local>Acionamento: Configuração do controle de fluxo

Valor de mensagem: Parâmetro: %1, Índice: %2, causa da falha: %3
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A configuração do controle de fluxo (p1401) indica contradições.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
ccbbaaaa hex
aaaa = Parâmetro
bb = Índice
cc = Causa do erro
cc = 01 hex = 1 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para partida suave (p1401.0).
cc = 02 hex = 2 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para controle do estabelecimento de fluxo (p1401.2).
cc = 03 hex = 3 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para identificação Rs após a reinicialização (p0621 = 2).
Correção: Para a causa de erro = 1:
- Desativar a partida suave (p1401.0 = 0).
- Desativar a magnetização rápida (p1401.6 = 0).
Para a causa de erro = 2:
- Desativar o controle do estabelecimento de fluxo (p1401.2 = 0).
- Desativar a magnetização rápida (p1401.6 = 0).
Para a causa de erro = 3:
- Reparametrizar a identificação Rs (p0621 = 0, 1).
- Desativar a magnetização rápida (p1401.6 = 0).

207417 <Local>Acionamento: A técnica de pulsos não é aceitável (modelo de motor)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The evaluation of the test pulse response indicated incorrect values.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0:
An impermissible pulse technique configuration was detected during ramp-up.
Possible causes:
- The pulse technique was initially selected when the system powered up (p1750.5 = 1) but the power unit component does not support the current oversampling required (see r0192.23). As a consequence, p1750.0 was de-selected automatically.
10:
The pulse response is repeatedly implausible.
Possible causes:
- Incorrect configuration of the power unit component
- The power unit component is faulty.
20:
For the specified pulse amplitude, the measured pulse response is much higher than the expected value.
Possible causes:
- Strong oscillations have occurred.
- The motor is short-circuited for high frequencies (output filter).
- The motor is damaged.

Correção: Para o valor de falha = 0:
Logo após a desativação automática da técnica de pulsos (p1750.5=0) resultam duas opções:
- Confirmação da falha e salvamento do parâmetro p1750.5 = 0 -> Abdicação da técnica de controle orientada por campo até o estado parado, e ao invés disso a transição para o modo controlado em pequenas rotações.
- Atualizar o Firmware do módulo de potência (pelo menos para V04.30) -> A técnica de controle orientada por campo até o estado parado agora está disponível.
Para o valor de falha = 10:
Com a seleção da técnica de pulsos ativada (p1750.5 = 1):
- Executar novamente um POWER ON (desligar e ligar) geral da Control Unit e do módulo de potência.
ou
- Executar uma reinicialização manual (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
Se isto não tiver nenhum sucesso: Substituir os componentes do módulo de potência.
Para o valor de falha = 20:
- Possivelmente os parâmetros do controlador foram alterados (configuração de fábrica, colocação em funcionamento).
- Não pode ser interligado nenhum filtro entre o motor e o conversor.
- Verificar o motor.

207420 <Local>Acionamento: Filtro de setpoint de corrente freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Uma das freqüências naturais do filtro é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtro 2 (p1663, p1665)
Bit 2: Filtro 3 (p1668, p1670)
Bit 3: Filtro 4 (p1673, p1675)
Bit 8 ... 15: Número de bloco de dados (iniciar com zero)
Correção: - Reduzir a freqüência natural de numerador ou denominador do respectivo filtro de setpoint de corrente.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- Desativar o respectivo filtro (p1656).

207421 <Local>Acionamento: Filtro de velocidade de freqüência natural > freqüência de Shannon

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Uma das frequências naturais do filtro é maior que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada pela seguinte fórmula: 0.5 / p0115[1]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1 (p1417, p1419)
Bit 1: Filtro 2 (p1423, p1425)
Bit 4: Filtro de valores reais (p1447, p1449)
Bit 8 ... 15: Número de grupo de dados (iniciado a partir do zero)
Correção: - Reduzir a frequência natural de denominador ou de numerador do respectivo filtro de setpoint de rotação.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de rotação (p0115[1]).
- Desativar o respectivo filtro (p1413, p1414).

207422 <Local>Acionamento: Modelo de referência freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A freqüência natural do filtro do elemento PT2 para o modelo de referência (p1433) é maior do que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[1]
Correção: - Reduzir a freqüência natural do elemento PT2 para o modelo de referência (p1433).
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de velocidade (p0115[1]).

207423 <Local>Acionamento: Filtro APC freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Uma das freqüências naturais do filtro é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / (p0115[1] * x)
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1.1 (p3711, p3713), x = 1
Bit 4: Filtro 2.1 (p3721, p3723), x = p3706
Bit 5: Filtro 2.2 (p3726, p3728), x = p3706
Bit 8: Filtro 3.1 (p3731, p3733), x = p3707
Bit 9: Filtro 3.2 (p3736, p3738), x = p3707
Bit 16 ... 32: Número de bloco de dados (iniciar com zero)
Correção: - Reduzir a freqüência natural de denominador ou numerador do respectivo filtro.
- Diminuir tempo de amostragem do controlador de rotação (p0115[1]) ou a sub-amostragem (p3706, p3707).
- Desativar o respectivo filtro (p3704).

207424 <Local>Acionamento: Condição inválida de operação para APC

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The APC function (Advanced Positioning Control) has identified an invalid operating condition.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
Bit 0 = 1:
APC is operating without encoder
Bit 1 = 1:
Possible causes:
- The load measuring system for APC, selected using p3701, has a fault
- The load measuring system selected using p3701 is in the park state (r0481[0..2].14).
The APC function is disabled.
Bit 2 = 1:
Possible causes:
- The load measuring system for APC, selected using p3701, has a fault
- The load measuring system selected using p3701 is in the park state (r0481[0..2].14).
The pulse de-coupling is disabled, i.e. the speed of the motor measuring system is used as speed for the closed-loop motor speed control.
Correção: Para Bit 0:
Utilizar a função APC somente na operação com encoder.
Para Bit 1, 2:
Verificar o sistema de medição de carga.

207425 <Local>Acionamento: APC tempo de monitoramento para limite de velocidade terminado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O valor limite (p3778) para a rapidez/velocidade foi excedido por um longo tempo que ajustado no tempo de monitoramento (p3779).
Aviso:
APC: Advanced Positioning Control
Correção: - Verificar o valor da medição.
- Verificar o valor de limite e tempo de monitoramento (p3778, p3779).

207426 <Local>Valor atual do controlador de tecnologia limitado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The actual value for the technology controller, interconnected via connector input p2264, has reached a limit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: upper limit reached.
2: lower limit reached.
Correção: - adapt the limits to the signal level (p2267, p2268).
- Check the actual value normalization (p0595, p0596).
- Deactivate evaluation of the limits (p2252 bit 3)
Veja também: p0595, p0596, p2264, p2267, p2268

207428 <Local>Technology controller parameterizing error

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The technology controller has a parameterizing error.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: The parameter value for the upper output limit of the technology controller p2291 is less than the parameter value of the lower output limit p2292.
Correção: 1: Set p2291 to a higher value than p2292.
Veja também: p2291, p2292

207429 <Local>Acionamento: O DSC sem encoder não é possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A função DSC (Dynamic Servo Control) foi ativada, mesmo sem a presença de um encoder.
Veja também: p1191
Correção: Se nenhum encoder estiver presente e o conector de entrada p1191 (DSC amplificação de controlador de posição) estiver interconectado, então a entrada de conector deverá ter o sinal CI: p1191 = 0.

207430 <Local>Acionamento: Comutação de operação controlada por torque não é possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação para operação em malha fechada com torque controlado (BI: p1501).
Correção: Não comutar para a operação controlada por torque.

207431 <Local>Acionamento: Comutação de operação sem encoder não é possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação na operação sem encoder (p1404).
Correção: Não comutar para a operação sem encoder.

207432 <Local>Acionamento: Motor sem proteção contra sobretensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O motor pode gerar uma sobretensão em caso de falha na rotação máxima, o que pode danificar o sistema de acionamento.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Grupo de dados de acionamento (DDS) correspondente.

Correção: Overvoltage protection can be implemented in the following ways:
1. Limit the maximum speed (p1082) without any additional protection.
The maximum speed without protection is calculated as follows:
Rotary synchronous motors: p1082 [rpm] <= 11.695 * p0297/p0316 [Nm/A]
Linear motors: p1082 [m/min] <= 73.484 * p0297/p0316 [N/A]
Rotary synchronous motor connected to the high-frequency converter:
p1082 [rpm] <= 4.33165E9 * (-p0316 + root(p0316^2 + 4.86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF])
Linear motor connected to the high-frequency converter:
p1082 [m/min] <= 689.403 * p0315 * (root(p0316^2 * p0315^2 + 0.191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF])
Rotary induction motor connected to the high-frequency converter:
p1082 [rpm] <= maximum (2.11383E5 / (r0313 * root((r0377 [mH] + r0382 [mH]) * p0234 [µF])) ; 0.6364 * r0297 * p0311[rpm] / p0304)
2. Use a Voltage Protection Module (VPM) in conjunction with the function "Safe Torque Off" (p9601, p9801 – only for synchronous motors).
When using a synchronous motor with VPM at the high-frequency converter, the following must apply:
p1082 [rpm] <= p0348 * (r0377 + p0233) / p0233
When a fault condition exists, the VPM short-circuits the motors. During the short-circuit, the pulses must be suppressed - this means that the terminals for the function "Safe Torque Off" (STO) must be connected to the VPM.
When using a VPM, p0643 must be set to 1.
3. Activate the internal voltage protection (p1231 = 3, only for synchronous motors).
In so doing, the following hardware preconditions must be fulfilled:
- The infeed of the group must be capable of energy recovery (Active Line Module, Smart Line Module), and the energy recovery power of the infeed must not be less than the maximum utilized S1 power of the synchronous motor.
- For Control Unit and infeed, a 24 V power supply other than that for the Motor Module must be used with the voltage protection activated. The 24 V power supply of this Motor Module must be DC link buffered (e.g. CSM).
- A Braking Module with a correspondingly configured braking resistor must be available at the DC link.
- The synchronous motor must be short-circuit proof.
Veja também: p0643, p1231

207433 <Local>Acionamento: Controle em malha fechada com encoder impossível devido encoder não estar desconectado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comutação para o controle em malha fechada com encoder não é possível, pois o encoder não foi desconectado (unparked).
Correção: - Verificação se o Firmware do encoder oferece o suporte para a função "Estacionar" (r0481.6 = 1).
- Atualizar o Firmware.
Nota:
Em motores de estator longitudinal (p3870.0 = 1) aplica-se o seguinte:
É necessário que o encoder tenha desestacionado totalmente (r3875.0=1), antes de se comutar para o controle com encoder. O encoder é desestacionado através da entrada de binector p3876 = sinal 0/1 e permanece neste estado até o sinal 0.

207434 <Local>Acionamento: Não é possível alterar a direção de rotação com os pulsos habilitados

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um dado de acionamento selecionado foi ajustado - com habilitação de pulsos - o qual tem uma direção de rotação (p1821) parametrizada diferente.
É possível trocar a direção da rotação do motor usando p1821 quando os pulsos são inibidos.

Correção: - Executar a comutação do bloco de dados de acionamento com bloqueio de pulsos.
- Assegurar que a comutação para um bloco de dados de acionamento não provoque nenhuma inversão sentido do motor (isto é, nestes blocos de dados de acionamento deverá aparecer o mesmo valor no p1821).
Veja também: p1821

207435 <Local>Acionamento: Aplicar o gerador de rampa com controle vetorial sem encoder

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a operação com controle vetorial sem encoder (r1407.1) o gerador de rampa foi parado (p1141) ou colocado em ponte (p1122). Um comando interno de definição da saída do gerador de rampa gerou o congelamento da rotação nominal definida ou não pôde ser executado.

Correção: - de-activate the holding command for the ramp-function generator (p1141).
- do not bypass the ramp-function generator (p1122).
- suppress the fault (p2101, p2119). This is necessary if the ramp-function generator is held using jogging and the speed setpoint is simultaneously inhibited (r0898.6).
Note:
For sensorless vector control it is not practical to read in the main setpoint of the speed control via p1155 or p1160 (p0922). In this case, the main setpoint should be injected before the ramp-function generator (p1070). The reason for this is that the ramp-function generator output is automatically set when transitioning from closed-loop speed controlled into open-loop speed controlled operation.

207439 <Local>Acionamento: A dinâmica de controlador de corrente mais alta não é possível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The function "Current controller dynamics higher" (p1810.11 = 1) is selected, however is not supported by the power unit (r0192.27 = 0) or by the safety technology without encoder (9506 = 1, 3).
Fault value (r0949, interpret decimal):
1:
- firmware of the booksize power unit is not up-to-date.
- blocksize or S120 combi power unit was used.
2:
- Encoderless safety technology is used.

Correção: In general:
- Deselect the function "Current controller dynamics higher" (p1810.11 = 0) and if required, set the current, speed and position controller again or calculate (p0340 = 4).
For fault value = 1:
- If necessary, upgrade the firmware of the booksize power unit to a later version (version >= 4.4).
Note:
If the firmware has already been automatically upgraded, then only a POWER ON (switch-off/switch-on) is required.
- Use a booksize power unit (version >= 4.4).
For fault value = 2:
- If an encoder with Safety position actual values sensing is available (r0458[0...2].19 = 1), reparameterize the encoderless safety technology (p9506 = 1, 3) to safety technology with encoder (p9506 = 0).
Veja também: r0192, p1810, p9506

207440 <Local>EPOS: O Jerk time será limitado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O cálculo do jerk time Tr = MAX(p2572, p2573) / p2574 obteve um valor muito alto, já que o jerk time está internamente limitado a 1000 ms.
Nota:
O alarme também é dado quando a limitação de jerk ainda não está ativa.
Correção: - Aumentar a limitação de aceleração (p2574).
- Reduzir a aceleração máxima e o retardamento máximo (p2572, p2573).
Veja também: p2572, p2573, p2574

207441 <Local>LR: Salvar a posição de deslocamento do encoder absoluto ajustado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O estado do ajuste do encoder absoluto foi alterado.
Para fazer o salvamento de uma determinada posição de deslocamento (p2525) deve ser salvo de modo não volátil (p0971, p0977).
Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após o salvamento dos offsets.
Veja também: p2507, p2525

207442 <Local>LR: Multiturn incompatível para a área Modulo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A relação da resolução do Multiturn com a área Modulo (p2576) não é um número inteiro.
Isto provoca o reajuste, pois o valor de posição real não pode ser reproduzido depois desligar e ligar.
Correção: Fazer com que a relação da resolução do Multiturn com a área Modulo seja um número inteiro.
A relação v é calculada da seguinte forma:
1. Encoder de motor sem rastreamento de posição:
v = (p0421 * p2506 * p0433 * p2505) / (p0432 * p2504 * p2576)
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
v = (p0412 * p2506 * p2505) / (p2504 * p2576)
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
v = (p2721 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
4. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem de carga.
v = (p2721 * p2506) / p2576
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
v = (p0421 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
v = (p0412 * p2506) / p2576
Nota:
Com o rastreamento de posição recomenda-se alterar o p0412 e o p2721.
Veja também: p0412, p0432, p0433, p2504, p2505, p2506, p2576, p2721

207443 <Local>LR: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The reference point coordinate received when adjusting the encoder via connector input p2599 lies outside the half of the encoder range and cannot be set as actual axis position.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Maximum permissible value for the reference point coordinate.
Correção: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor especificado na Identificação de falha.
Veja também: p2598, p2599

207446 <Local>Engrenagem de carga: Rastreamento de posição não pode ser resetado.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O rastreamento de posição não permite ser resetado.
Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).

207447 <Local>Engrenagem de carga: Rastreamento de posição, excedido valor máximo atual

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, dados do encoder: %2, dados do drive: %3
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Quando o rastreamento de posição para engrenagem de carga é configurado, o acionamento/encoder (encoder do motor) indentifica o valor atual máximo da posição absoluta possível (r2723) que pode não ser aumentado representada no interior 32bits.
Valor máximo: p0408 * p2721 * 2^p0419
Identificação de falha (r0949, interpretador hexadecimal):
ccbbaa hex
aa = dados de ajuste do encoder
bb = número do componente
cc = dados de ajuste de acionamento
Veja também: p0408, p0419, p2721
Correção:
- Reduzir a resolução fina (p0419).
- Reduzir a resolução Multiturn (p2721).
Veja também: p0419, p2721

207448 <Local>Transmissão de carga: O acompanhamento de posição do eixo linear excedeu a faixa máxima

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear/ não módulo, o encoder do motor atual (encoder 1) excedeu o limite máximo possível de deslocamento.
Para o eixo linear configurado, o máximo deslocamento é definido para ser 64x (+/- 32x) of p0421. Deveria ler no p2721 e valor em número de revoluções de carga.
Nota:
Aqui, só o encoder do motor atual tem os dados de acionamento ajustados monitorado. Os dados de acionamento atuais ajustados são exibidos em x = r0051 e o encoder do motor correspondente é especificado no p0187[x].

Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

207449 <Local>Transmissão de carga: Acompanhamento de posição, posição atual fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: When powered down, the currently effective motor encoder was moved through a distance greater than was parameterized in the tolerance window. It is possible that there is no longer any reference between the mechanical system and encoder.
Note:
Only the motor encoder in the currently effective drive data set is monitored here. The actual effective drive data set is displayed in x = r0051 and the corresponding motor encoder is specified in in p0187[x].
Fault value (r0949, interpret decimal):
Deviation (difference) to the last encoder position in increments of the absolute value after the measuring gear - if one is being used. The sign designates the traversing direction.
Note:
The deviation (difference) found is also displayed in r2724.
Veja também: p2722, r2724

Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010, p2507

207450 <Local>LR: A monitoração de parada foi acionada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: After the standstill monitoring time (p2543) expired, the drive left the standstill window (p2542).
- position actual value inversion incorrectly set (p0410).
- standstill window set too small (p2542).
- standstill monitoring time set too low (p2543).
- position loop gain too low (p2538).
- position loop gain too high (instability/oscillation, p2538).
- mechanical overload.
- Connecting cable, motor/drive converter incorrect (phase missing, interchanged).
- when selecting motor identification, select tracking mode (BI: p2655[0] = 1 signal).
- when selecting function generator, select tracking mode (BI: p2655[0] = 1 signal) and de-activate position control (BI:p2550 = 0 signal).

Correção: Verificar e eliminar as causas.

207451 <Local>LR: A monitoração de posicionamento foi acionada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Após a execução do tempo de monitoração de posicionamento (p2545) o acionamento ainda não alcançou a janela de posicionamento (p2544).
- Janela de posicionamento parametrizada muito pequena (p2544).
- Tempo de monitoração de posicionamento parametrizado muito pequeno (p2545).
- Amplificação do circuito de posição muito baixa (p2538).
- Amplificação do circuito de posição muito alta (instabilidade/comportamento de oscilações, p2538).
- Travamento mecânico.

Correção: Verificar e eliminar as causas.

207452 <Local>LR: Erro de seguimento muito grande

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A diferença entre o valor nominal e real de posição (erro de seguimento do modelo dinâmico, r2563) é maior que a tolerância (p2546).
- Valores de torque e aceleração do acionamento foram excedidos.
- Falha do sistema de medição de posição.
- O sentido de regulagem de posição não está correto.
- Travamento da parte mecânica.
- Velocidade de deslocamento muito elevada ou diferenças de valor nominal de posição muito grandes.

Correção: Verificar e eliminar as causas.

207453 <Local>LR: Processamento de valor real de posição está com falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Correção: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
Veja também: p2502

207454 <Local>LR: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento de valor real de posição ocorreu um dos seguintes problemas:
- Não foi atribuído nenhum encoder para o processamento de valor real de posição (p2502 = 0).
- Foi atribuído um encoder, mas sem bloco de dados de encoder (p0187 = 99 e p0188 = 99 e p0189 = 99).
- Foi atribuído um encoder e um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Correção: Verificar os blocos de dados de acionamento e de encoder e a atribuição de encoders.
Veja também: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207455 <Local>EPOS: Velocidade máxima limitada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A velocidade máxima (p2571) está muito elevada para um cálculo correto da correção do módulo.
Durante o tempo de amostragem para o posicionamento (p0115[5]) com a velocidade máxima pode recuar no máximo a metade do comprimento do módulo. Neste valor o p2571 foi limitado.
Correção:
- Reduzir a velocidade máxima (p2571).
- Aumentar o tempo de amostragem para o posicionamento (p0115[5]).

207456 <Local>EPOS: Velocidade nominal limitada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A atual velocidade nominal é maior do que a velocidade máxima parametrizada (p2571) e por isso que esta será limitada.
Correção:
- Verificar a velocidade nominal especificada.
- Reduzir o override de velocidade (CI: p2646).
- Elevar a velocidade máxima (p2571).
- Verificar o sinal de procura para velocidade limitada externamente (CI: p2594).

207457 <Local>EPOS: Combinação inadmissível de sinais de entrada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi detectada uma combinação inadmissível de sinais de entrada definidos simultaneamente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Teclar 1 e teclar 2 (p2589, p2590).
1: Teclar 1 ou teclar 2 e indicação direta de setpoint/MDI (p2589, p2590, p2647).
2: Teclar 1 ou teclar 2 e partida de referenciamento (p2589, p2590, p2595).

3: Teclar 1 ou teclar 2 e ativar solicitação de deslocamento (p2589, p2590, p2631).
4: Indicação direta de setpoint/MDI e partida de referenciamento (p2647, p2595).
5: Indicação direta de setpoint/MDI e ativar solicitação de deslocamento (p2647, p2631).
6: Partida de referenciamento e ativar solicitação de deslocamento (p2595, p2631).

Correção: Verificar e corrigir os respectivos sinais de entrada.

207458 <Local>EPOS: Came de referência não encontrado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Após a partida da aproximação do ponto zero, o eixo deslocou-se pelo curso máximo permitido para localizar o came de referência, sem encontrar o came de referência.
Correção: - Verificar a entrada de binector "Came de referência" (BI: p2612).
- Verificar o curso máximo permitido até o came de referência (p2606).
- Com eixo sem came de referência, então defina p2607 = 0.
Veja também: p2606, p2607, p2612

207459 <Local>EPOS: Nenhuma marca zero disponível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Depois de sair do came de referência, o eixo deslocou-se pelo curso máximo permitido entre o came de referência e a marca zero, sem encontrar a marca zero.
Correção: - check the encoder regarding the zero mark
- check the maximum permissible distance between the reference cam and zero mark (p2609).
- use an external encoder zero mark (equivalent zero mark) (p0495).
Veja também: p0495, p2609

207460 <Local>EPOS: Fim de came de referência não encontrado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a aproximação do ponto de referência, o eixo alcançou o fim da área de deslocamento ao aproximar-se da marca zero, sem detectar um flanco na entrada do binector "Came de referência" (BI: p2612).
Área de deslocamento máxima: -2147483648 [LU] ... -2147483647 [LU]
Correção: - Verificar a entrada de binector "Came de referência" (BI: p2612).
- Repetir a aproximação do ponto zero.
Veja também: p2612

207461 <Local>EPOS: Ponto de referência não definido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Não foi definido nenhum ponto de referência para a partida de um bloco de deslocamento / indicação direta de setpoint (r2684.11 = 0).

Correção: Executar o referenciamento (aproximação do ponto de referência, referenciamento flutuante, definição de ponto de referência).

207462 <Local>EPOS: O número de bloco de deslocamento selecionado não existe

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um bloco de deslocamento selecionado do BI: p2625 ao BI: p2630 foi iniciado através do BI: p2631 = flanco 0/1 "Ativar pedido de deslocamento".
- O número do bloco de deslocamento iniciado não está contido no p2616[0...n].
- O bloco de deslocamento iniciado está omitido.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de deslocamento selecionado e não disponível.

Correção:
- Corrigir o programa de deslocamento.
- Selecionar um número de bloco de deslocamento disponível.

207463 <Local>EPOS: Troca externa de blocos não solicitada no bloco de deslocamento

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Em um bloco de deslocamento com a transição de blocos CONTINUA_ALARME_EXTERNO não foi solicitada a troca externa de blocos.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de deslocamento.

Correção: Eliminar a causa da desativação do flanco na entrada do binector (BI: p2632).

207464 <Local>EPOS: O bloco de deslocamento é inconsistente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O bloco de deslocamento contém informações inválidas.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com informações inválidas.

Correção: Verificar o bloco de deslocamento e, se necessário, observar os alarmes existentes.

207465 <Local>EPOS: O bloco de deslocamento não possui nenhum bloco subseqüente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No bloco de deslocamento não existe nenhum bloco subseqüente
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento em que falta o bloco subseqüente.

Correção: - Parametrizar este bloco de deslocamento com a condição de transição ENDE .
- Parametrizar a condição de transição ENDE em outros blocos de deslocamento de maior número de bloco e no último bloco.

207466 <Local>EPOS: Número de bloco de deslocamento especificado várias vezes

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O mesmo número de bloco de deslocamento foi adotado várias vezes.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento adotado várias vezes.

Correção: Corrigir os blocos de deslocamento.

207467 <Local>EPOS: O bloco de deslocamento possui parâmetro de solicitação inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O parâmetro de solicitação no bloco de deslocamento contém um valor inadmissível.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com parâmetro de solicitação inadmissível.

Correção: Corrigir o parâmetro de solicitação no bloco de deslocamento.

207468 <Local>EPOS: O destino de salto do bloco de deslocamento não existe

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Em um bloco de deslocamento foi programado um salto para um bloco que não existe.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com o destino de salto que não existe.

Correção: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Complementar o bloco de deslocamento faltante.

207469 <Local>EPOS: Bloco de deslocamento < posição de destino < chave fim de curso de software negativo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No bloco de deslocamento a posição absoluta de destino indicada está fora da área negativa delimitada pela chave fim de curso de software.
Valor de alame (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.

Correção: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Alterar o limite negativo da chave fim de curso de software (CI: p2578, p2580).

207470 <Local>EPOS: Bloco de deslocamento > posição de destino > chave fim de curso de software positivo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No bloco de deslocamento a posição absoluta de destino indicada está fora da área positiva delimitada pela chave fim de curso de software.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.

Correção: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Alterar o valor chave fim de curso de software (CI: p2579, p2581).

207471 <Local>EPOS: Posição de destino do bloco de deslocamento fora da área módulo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No bloco de deslocamento a posição de destino está fora da área Modulo.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.

Correção: - Corrigir a posição de destino no bloco de deslocamento.
- Alterar a área módulo (p2576).

207472 <Local>EPOS: O bloco de deslocamento ABS_POS/ABS_NEG não é possível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No bloco de deslocamento foi parametrizado o modo de posicionamento ABS_POS ou ABS_NEG com a correção Modulo não ativada.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de bloco de deslocamento com o modo de posicionamento não permitido.

Correção: Corrigir o bloco de deslocamento.

207473 <Local>EPOS: Início da área de deslocamento aproximado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o deslocamento o eixo deslocou-se até o limite da área de deslocamento.
Correção: Afastar em sentido positivo.

207474 <Local>EPOS: Fim da área de deslocamento aproximado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o deslocamento o eixo deslocou-se até o limite da área de deslocamento.
Correção: Afastar em sentido negativo.

207475 <Local>EPOS: Posição de destino < Início da área de deslocamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A posição de destino no deslocamento relativo está fora da área de deslocamento.
Correção: Corrigir a posição de destino.

207476 <Local>EPOS: Posição de destino < Fim da área de deslocamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A posição de destino no deslocamento relativo está fora da área de deslocamento.
Correção: Corrigir a posição de destino.

207477 <Local>EPOS: Posição de destino < chave fim de curso de software negativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A posição de destino do atual deslocamento é menor que o mínimo limite da chave fim de curso de software.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo (CI: p2578, p2580).
Veja também: p2578, p2580, p2582

207478 <Local>EPOS: Posição de destino > chave fim de curso de software positivo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A posição de destino do atual deslocamento é maior que o limite positivo da chave fim de curso de software.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software positivo(CI: p2579, p2581).
Veja também: p2579, p2581, p2582

207479 <Local>EPOS: Fim de curso de software negativo atingido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O eixo encontra-se na posição da chave fim de curso de software negativo. Um bloco de deslocamento ativo foi interrompido.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo (CI: p2578, p2580).
Veja também: p2578, p2580, p2582

207480 <Local>EPOS: Fim de curso de software positivo atingido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O eixo encontra-se na posição da chave fim de curso de software positivo. Um bloco de deslocamento ativo foi interrompido.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software positivo(CI: p2579, p2581).
Veja também: p2579, p2581, p2582

207481 <Local>EPOS: Posição de eixo < chave fim de curso de software negativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A atual posição do eixo é menor que a posição do limite negativo da chave fim de curso de software.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo (CI: p2578, p2580).
Veja também: p2578, p2580, p2582

207482 <Local>EPOS: Posição de eixo > chave fim de curso de software positivo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A atual posição do eixo é maior que a posição do limite positivo da chave fim de curso de software.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software positivo(CI: p2579, p2581).
Veja também: p2579, p2581, p2582

207483 <Local>EPOS: Deslocamento até o encosto fixo Torque de fixação não alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encosto fixo no bloco de deslocamento foi alcançado sem que o torque/força de fixação fosse alcançado.
Correção: - Verificar a corrente máxima geradora de torque (r1533).
- Verificar os limites de torque (p1520, p1521).
- Verificar os limites de potência (p1530, p1531).
- Verificar as interconexões BICO dos limites de torque (p1522, p1523, p1528, p1529).

207484 <Local>EPOS: Encosto fixo fora da janela de monitoração

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF3 (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Em estado "Encosto fixo alcançado" o eixo deslocou-se fora da janela de monitoração (p2635) definida.
Correção: - Verificar a janela de monitoração (p2635).
- Verificar a parte mecânica.

207485 <Local>EPOS: Encosto fixo não alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Em um bloco de deslocamento com a solicitação ENCOSTO_FIXO a posição final foi alcançada sem ter detectado um encosto fixo.
Correção: - Verificar o bloco de deslocamento e colocar a posição de destino para mais perto da peça.
- Verificar o sinal de controle "Encosto fixo alcançado" (p2637).
- Se necessário, reduzir a janela máxima de erro de seguimento para detecção do encosto fixo (p2634).

207486 <Local>EPOS: Falta parada intermediária

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Nos modos de operação "Blocos de deslocamento" ou "Indicação direta de setpoint/MDI" a entrada do binector "Nenhuma parada intermediária/Parada intermediária" (BI: p2640) não possui nenhum sinal 1 para iniciar.
Correção: Criar um sinal 1 na entrada do binector "Nenhuma parada intermediária/Parada intermediária" (BI: p2640) e reiniciar o movimento.
Veja também: p2640

207487 <Local>EPOS: Falta rejeição da solicitação de deslocamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Nos modos de operação "Blocos de deslocamento" ou "Indicação direta de setpoint/MDI" a entrada do binector "Não rejeitar solicitação de deslocamento/Rejeitar solicitação de deslocamento" (BI: p2641) não possui nenhum sinal 1 para iniciar o movimento.

Correção: Criar um sinal 1 na entrada do binector "Não rejeitar solicitação de deslocamento/Rejeitar solicitação de deslocamento" (BI: p2641) e reiniciar o movimento.
Veja também: p2641

207488 <Local>EPOS: Posicionamento relativo não possível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No modo de operação "Indicação direta de setpoint/MDI" para a transferência contínua (p2649 = 1) foi selecionado um posicionamento relativo (BI: p2648 = sinal 0).

Correção: Verificar a ativação.

207489 <Local>EPOS: Correção do ponto de referência fora da janela

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na função "Referenciamento flutuante" a diferença entre a posição medida no apalpador de medição e as coordenadas do ponto de referência está fora da janela parametrizada.

Correção:
- Verificar a parte mecânica.
- Verificar a parametrização da janela (p2602).

207490 <Local>EPOS: Habilitação ausente durante o deslocamento

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa:
- Como definição padrão pode ter ocorrido outra falha que teve como conseqüência a ausência dos sinais de liberação.
- O acionamento encontra-se em estado "Bloqueio de ligação" (como definição padrão).

Correção:
- Colocar os sinais de liberação, verificar e eliminar a causa da falha ocorrida (como definição padrão).
- Verificar a definição para a liberação do posicionador simples.

207491 <Local>EPOS: Came STOP negativo alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na entrada de binector BI: p2569 foi detectado um sinal 0, isto é, o negativo do came STOP foi alcançado.
O came STOP negativo foi alcançado em sentido positivo de deslocamento, isto é, a fiação do came STOP está incorreta.
Veja também: p2569

Correção: - Abandonar o came STOP negativo em sentido de deslocamento positivo e retornar o eixo até a área de deslocamento válida.
- Verificar a fiação do came STOP.

207492 <Local>EPOS: Came STOP positivo alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na entrada de binector BI: p2570 foi detectado um sinal 0, isto é, o positivo do came STOP foi alcançado.
O came STOP positivo foi alcançado em sentido negativo de deslocamento, isto é, a fiação do came STOP está incorreta.
Veja também: p2570

Correção: - Abandonar o came STOP positivo em sentido de deslocamento negativo e retornar o eixo até a área de deslocamento válida.
- Verificar a fiação do came STOP.

207493 <Local>LR: Excesso da faixa de valores para valor real de posição

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The value range (-2147483648 ... 2147483647) for the position actual value representation was exceeded.
When the overflow occurs, the "referenced" or "adjustment absolute measuring system" status is reset.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The position actual value (r2521) has exceeded the value range.
2: The encoder position actual value Gn_XIST2 (r0483) or the absolute value after the load gear (r2723) has exceeded the value range.
3: The maximum encoder value times the factor to convert the absolute position (r0483 and/or r2723) from increments to length units (LU) has exceeded the value range for displaying the position actual value.
Note:
For a linear encoder, the following must be maintained:
- p0407 * p2503 / (2^p0418*10^7) < 1
- p0407 * p2503 / (2^p0419*10^7) < 1

Correção: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição (p2506), se necessário.
Aumentar a resolução fina do valor real e absoluto da posição (p0419).
Nota sobre o valor de falha = 3:
Se a posição absoluta (LU) máxima possível for, em termos de valor, maior que 4294967296, então o ajuste de um sobrecurso não será possível.
Em encoders rotativos a posição absoluta máxima (LU) possível é calculada da seguinte maneira:
1. Encoder de motor sem rastreamento de posição
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) para encoder Multiturn
2. Encoder de motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder de motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder de motor com rastreamento de posição para engrenagem de medição e de carga
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoder Multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para engrenagem de medição
p2506 * p0412

207494 <Local>LR: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a operação foi solicitada uma comutação de grupos de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas (p2503 ... 2506), do sentido de giro (p1821) ou da atribuição de encoder (p2502).
Nota:
DDS: Drive Data Set (grupo de dados de acionamento)
Correção: Para a comutação do grupo de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo "Operação".

207495 <Local>LR: Função de referenciamento cancelada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).
Correção: - Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207496 <Local>EPOS: Habilitação não é possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A liberação do posicionador simples não foi possível por causa de pelo menos um sinal faltante.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: EPOS Falta habilitação (BI: p2656).
2: Valor real de posição, falta resposta (BI: p2658).
Veja também: p2656, p2658
Correção: Verificar as entradas de binector e sinais correspondentes.

207497 <Local>LR: Valor de ajuste de posição ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207498 <Local>LR: Avaliação de apalpador de medição não possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the measuring probe, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
6: The input terminal for the measuring probe is not set.
4098: Error when initializing the measuring probe.
4100: The measuring pulse frequency is too high.
> 50000: The measuring clock cycle is not a multiple integer of the position controller clock cycle.
Correção: De-activate the measuring probe evaluation (BI: p2509 = 0 signal).
Re alarm value = 6:
Set the input terminal for the measuring probe (p0488, p0489 or p2517, p2518).
Re alarm value = 4098:
Check the Control Unit hardware.
Re alarm value = 4100:
Reduce the frequency of the measuring pulses at the measuring probe.
Re alarm value > 50000:
Set the clock cycle ratio of the measuring clock cycle to the position controller clock cycle to an integer multiple.
To do this, the currently effective measuring clock cycle can be determined from the alarm value as follows:
Tmeas [125 µs] = alarm value - 50000
With PROFIBUS, the measuring clock cycle corresponds to the PROFIBUS clock cycle (r2064[1]).
Without PROFIBUS, the measuring clock cycle is an internal cycle time that cannot be influenced.

207499 <Local>EPOS: Came de reversão aproximado em sentido de deslocamento incorreto

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF3
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O came de reversão NEGATIVO foi aproximado em sentido de deslocamento positivo ou o came de reversão POSITIVO foi aproximado em sentido de deslocamento negativo.
Veja também: p2613, p2614
Correção: - Inspecionar a fiação do came de reversão (BI: p2613, BI: p2614).
- Verificar o sentido de deslocamento da aproximação do came de reversão.

207500 <Local>Acionamento: Bloco de dados do módulo de potência PDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Only for controlled line supply infeed/regenerative feedback units:
The power unit data set was not configured - this means that a data set number was not entered into the drive data set.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Drive data set number of p0185.
Correção: No p0185 deve ser definido o índice do bloco de dados do módulo de potência pertencente ao bloco de dados do drive.

207501 <Local>Acionamento: Bloco de dados do motor MDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Only for power units:
The motor data set was not configured - this means that a data set number was not entered into the associated drive data set.
Fault value (r0949, interpret decimal):
The fault value includes the drive data set number of p0186.
Correção: No p0186 deve ser definido o índice do bloco de dados do motor pertencente ao bloco de dados do drive.
Veja também: p0186

207502 <Local>Acionamento: Bloco de dados de encoder EDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Only for power units:
The encoder data set was not configured - this means that a data set number was not entered into the associated drive data set.
Fault value (r0949, interpret decimal):
The fault value includes the drive data set number of p0187, p0188 and p0189.
The fault value is increased by 100 * encoder number (e.g. for p0189: Fault value 3xx with xx = data set number).
Correção: No p0187 (1º encoder), p0188 (2º encoder) e p0189 (3º encoder) deve ser definido o índice do bloco de dados do encoder pertencente ao bloco de dados do drive.

207503 <Local>EPOS: Cames STOP alcançados no sentido de deslocamento incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The STOP cam MINUS was approached in the positive traversing direction or the STOP cam PLUS was approached in the negative traversing direction.
Correção: - check the wiring of the STOP cam (BI: p2569, BI: p2570).
- check the traversing direction to approach the STOP cam.

207504 <Local>Acionamento: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de drive

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de acionamento.

Nos blocos de dados de acionamento deverão ser atribuídos todos blocos de dados do motor através do número MDS (p0186[0...n]) Devem haver pelo menos tantos blocos de dados de acionamento como blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de dados do motor que não foi atribuído.

Correção: Atribuir o bloco de dados do motor não atribuído nos blocos de dados de acionamento através do número MDS (p0186[0...n]).
- Verificar se todos blocos de dados de motor foram associados aos blocos de dados de acionamento.
- Eventualmente deletar os blocos de dados de motor desnecessários.
- Eventualmente criar novos blocos de dados de acionamento e associar aos blocos de dados de motor correspondentes.
Veja também: p0186

207505 <Local>EPOS: Task fixed stop not possible in the U/f/SLVC mode

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: In the U/f/SLVC mode, an attempt was made to execute a traversing block with the "fixed stop" task. This is not possible.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Number of the traversing block with an illegal task parameter.
Correção: - Check the traversing block and change the task.
- change the open-loop/closed-loop control mode (p1300).
Veja também: p1300, p2621

207509 <Local>Acionamento: Falta número do componente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para um grupo de dados de acionamento (DDS) foi atribuído um grupo de dados de motor (MDS) ou um grupo de dados de encoder (EDS) que não possui nenhum número de componente.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
nnmmmxxyyy
nn: Número do MDS/EDS.
mmm: Número de parâmetro do número de componente ausente.
xx: Número do DDS, ao qual foi atribuído o MDS/EDS.
yyy: Número de parâmetro referenciado ao MDS/EDS.
Exemplo:
p0186[7] = 5: Para o DDS 7 foi atribuído o MDS 5.
p0131[5] = 0: No MDS 5 não foi configurado nenhum número de componente.
Valor de advertência = 0513107186
Correção: Nos dados de acionamentos ajustados, nenhum maior determinado MDS/EDS usando p0186, p0187, p0188, p0189 ou ajustar um número de componente válido.
Veja também: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510 <Local>Acionamento: Encoder idêntico no bloco de dados de drive

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: More than one encoder with identical component number is assigned to a single drive data set. In one drive data set, it is not permissible that identical encoders are operated together.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1000 * first identical encoder + 100 * second identical encoder + drive data set.
Example:
Fault value = 1203 means:
In drive data set 3, the first (p0187[3]) and second encoder (p0188[3]) are identical.
Correção: Atribuir encoders diferentes no bloco de dados do acionamneto.
Veja também: p0141, p0187, p0188, p0189

207511 <Local>Acionamento: Encoder utilizado em multiplicidade

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Each encoder may only be assigned to one drive and within a drive must - in each drive data set - either always be encoder 1, always encoder 2 or always encoder 3. This unique assignment has been violated.
Fault value (r0949, interpret decimal):
The two parameters in coded form, that refer to the same component number.
First parameter:
Index: First and second decimal place (99 for EDS, not assigned DDS)
Parameter number: Third decimal place (1 for p0187, 2 for p0188, 3 for p0189, 4 for EDS not assigned DDS)
Drive number: Fourth and fifth decimal place
Second parameter:
Index: Sixth and seventh decimal place (99 for EDS, not assigned DDS)
Parameter number: Eighth decimal place (1 for p0187, 2 for p0188, 3 for p0189, 4 for EDS, not assigned DDS)
Drive number: Ninth and tenth decimal place
Veja também: p0141
Correção: Corrigir a utilização dupla de um número de componente através do parâmetro codificado no valor de falha.

207512 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados do encoder não pode ser parametrizada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Através do p0141 foi processada uma comutação não permitida do bloco de dados de encoder. Uma comutação de bloco de dados de encoder nesta versão de Firmware somente está permitida para os componentes contidos na topologia real.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de bloco de dados EDS com erro.
Veja também: p0187, p0188, p0189
Correção: Cada bloco de dados de encoder deverá ser atribuído para um soquete DRIVE-CLiQ próprio. Os números de componente das interfaces de encoder (p0141) deverão possuir valores diferentes em um mesmo drive object.
Deve-se aplicar o seguinte:
p0141[0] diferente de p0141[1] diferente de ... diferente de p0141[n]

207514 <Local>Acionamento: Estrutura de dados não corresponde a Interface Module

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The interface mode "SIMODRIVE 611 universal" was set (p2038 = 1) and the data structure does not correspond to this mode.
The following settings are possible, depending on the number of data sets:
Number of DDS/MDS (p0180/p0130): p0186
1/1: p0186[0] = 0
2/2: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1
4/4: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2, p0186[3] = 3
8/8: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[7] = 7
16/16: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[15] = 15
32/32: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[31] = 31
2/1: p0186[0, 1] = 0
4/2: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1
8/4: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2, p0186[5, 6] = 3
16/8: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[14, 15] = 7
32/16: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[30, 31] = 15
4/1: p0186[0, 1, 2, 3] = 0
8/2: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1
16/4: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2, p0186[12, 13, 14, 15] = 3
32/8: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2 ... p0186[28, 29, 30, 31] = 7
8/1: p0186[0...7] = 0
16/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1
32/4: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1, p0186[16...23] = 2, p0186[24...31] = 3
16/1: p0186[0...15] = 0
32/2: p0186[0...15] = 0, p0186[16...31] = 1
32/1: p0186[0...31] = 0
9/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8] = 1
10/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8, 9] = 1
12/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...11] = 1
Veja também: p0180, p0186, p2038

Correção: - Check the data structure according to the possible settings mentioned in the cause.
- check the interface mode (p2038).

207515 <Local>Acionamento: Módulo de potência e motor ligados incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A power unit (via PDS) was assigned to a motor (via MDS) in a drive data set that is not connected in the target topology. It is possible that a motor has not been assigned to the power unit (p0131).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the incorrectly parameterized drive data set.

Correção: - assign the drive data set to a combination of motor and power unit permitted by the target topology.
- adapt the target topology.
- If required, for a missing motor, recreate the component (drive Wizard).
Veja também: p0121, p0131, p0186

207516 <Local>Acionamento: Colocar novamente o bloco de dados em funcionamento

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The assignment between the drive data set and motor data set (p0186) or between the drive data set and the encoder data set was modified (p0187). This is the reason that the drive data set must re-commissioned.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Drive data set to be re-commissioned.
Correção: Executar a colocação em funcionamento do bloco de dados de drive indicado no valor de falha (r0949).

207517 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados de encoder parametrizado incorretamente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um MDS não pode possuir diferentes encoders de motor em dois DDS diferentes.
Por isso que a seguinte parametrização gera um erro:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Os 16 Bit inferiores indicam o primeiro DDS, e os 16 Bit superiores indicam o segundo DDS.
Correção: Para operar um motor uma vez com um encoder de motor e depois com outro encoder de motor, então deve-se criar dois MDS diferentes, nos quais os dados de motor são os mesmos.
Exemplo:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

207518 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados de motor parametrizado incorretamente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi constatada uma parametrização incorreta de dois dados de motor.
Os parâmetros r0313 (cálculo a partir do p0314, p0310, p0311), r0315 e p1982 somente podem conter diferentes valores se os blocos de dados de motor forem atribuídos para diferentes motores. A atribuição para os motores e contatores é feita através do p0827.
Não é possível comutar entre os blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro DDS com MDS atribuído, yyyy: Segundo DDS com MDS atribuído
Correção: Corrigir a parametrização dos blocos de dados de motor.

207519 <Local>Acionamento: Comutação do motor parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Com o ajuste p0833.0 = 1 deseja-se uma comutação de motores através da aplicação. Por isso que o p0827 deverá ter valores diferentes nos respectivos blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro MDS, yyyy: Segundo MDS
Correção: - Parametrizar diferente cada um dos blocos de dados de motor (p0827).
- Selecionar o ajuste p0833.0 = 0 (comutação de motor via acionamento).

207520 <Local>Acionamento: A comutação de motor não pode ser executada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Comutação de motor não pode ser executada.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
1:
O contator para o motor que está ativo não pode ser aberto, porque para um motor síncrono, a velocidade (r0063) é maior que a velocidade de início de enfraquecimento de campo (p3048). Contanto que r0063 > p0348, a corrente no motor não diminui apesar de os pulsos serem suprimidos.
2:
O "contator abriu" sinal de resposta não foi detectado dentro de 1 s.
3:
O "contator fechou" sinal de resposta não detectado dentro de 1 s.
Correção: Para valor de alarme = 1:
Ajustar a velocidade menor que a velocidade no início do enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).
Para valor de alarme = 2, 3:
Verificar o sinal de resposta do contator envolvido.

207530 <Local>Acionamento: Bloco de dados de drive DDS não disponível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O bloco de dados de acionamento selecionado não existe (p0837 > p0180). Não é executada nenhuma comutação do bloco de dados de acionamento.
Veja também: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837
Correção: - Selecionar bloco de dados de drive existente.
- Criar blocos de dados de drive adicionais.

207531 <Local>Acionamento: Command Data Set CDS não está presente.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O dado do comando selecionado não está disponível (p0836 > p0170). O dado de comando não foi comutado.
Veja também: p0810, p0811, r0836

Correção: - Selecione um command data set existente.
- estabeleça um command data set adicional.

207541 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados impossível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comutação de bloco de dados de drive selecionada e a comutação de motor atribuída não são possíveis e não serão executadas.
O contator do motor em motores síncronos somente pode ser comutado com rotações atuais menores que a velocidade empregada na atenuação de campo (r0063 < p0348).
Veja também: r0063, p0348

Correção: Reduzir a velocidade para ficar abaixo da velocidade de emprego na atenuação de campo.

207550 <Local>Acionamento: Zeramento de parâmetros do encoder impossível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When carrying out a factory setting (e.g. using p0970 = 1), it was not possible to reset the encoder parameters. The encoder parameters are directly read out of the encoder via DRIVE-CLiQ.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Component number of the encoder involved.

Correção: - repeat the operation.
- check the DRIVE-CLiQ connection.

207551 <Local>Encoder do drive: Nenhuma informação de ângulo de comutação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The commutation angle information is missing. This means that synchronous motors cannot be controlled (closed-loop control)
Fault value (r0949, interpret decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = fault cause, xxxx = drive data set
yyyy = 1 dec:
The motor encoder used does not supply an absolute commutation angle.
yyyy = 2 dec:
The selected ratio of the measuring gear does not match the motor pole pair number.

Correção: Para causa de falha = 1:
- Verificar a parametrização do encoder (p0404).
- Usar encoder com trilha C/D, interface EnDat ou com sensores Hall.

- Use um enconder com trilha A/B em forma senoidal, para o qual o número par de pólos do motor (r0313) é um múltiplo inteiro do número de pulsos do encoder (p0408).
- Ativar a identificação da posição do pólo na rotina (p1982 = 1).
Para causa de falha = 2:
- O quociente do número de pares de pólos dividido pela relação de medição da engrenagem deverá ser inteiro: (p0314 * p0433) / p0432.
Nota:
Para operação com trilha C/D, este quociente deve ser menor que 8.
Veja também: p0402, p0404, p0432, p0433

207552 <Local>Acionamento do encoder: Configuração de encoder não suportada

Valor de mensagem: Fault cause: %1, component number: %2, encoder data set: %3

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The requested encoder configuration is not supported. Only bits may be requested in p0404 that are signaled as being supported by the encoder evaluation in r0456.
Fault value (r0949, interpret decimal):
ccccbbaa hex: cccc = fault cause, bb = component number, aa = encoder data set
cccc = 1: encoder sin/cos with absolute track (is supported by SME25).
cccc = 3: Squarewave encoder (this is supported by SMC30).
cccc = 4: sin/cos encoder (this is supported by SMC20, SMI20, SME20, SME25).
cccc = 10: DRIVE-CLiQ encoder (is supported by DQI).
cccc = 12: sin/cos encoder with reference mark (this is supported by SME20).
cccc = 15: Commutation with zero mark for separately-excited synchronous motors with VECTORMV.
cccc = 23: Resolver (this is supported by SMC10, SMI10).
cccc = 65535: Other function (compare r0456 and p0404).
Veja também: p0404, r0456

Correção: - Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- empregar a avaliação de encoder adequada (r0456).

207553 <Local>Acionamento do encoder: A configuração do Sensor Module não é suportada

Valor de mensagem: Encoder data set: %1, first incorrect bit: %2, incorrect parameter: %3

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração solicitada não é suportada pelo Sensor Module.
Se p0430 (cc = 0) incorreto, aplica-se o seguinte:
No p0430 (funções requisitadas), pelo menos 1 bit foi ajustado sem configurar no r0458 (funções suportadas) (exceção: bits 19, 28, 29, 30, 31).
- p1982 > 0 (identificação de posição do pólo requisitada), mas r0458.16 = 0 (identificação de posição do pólo suportada).
Se p0437 (cc = 1) incorreto, aplica-se o seguinte:
- Em p0437 (funções solicitadas), pelo menos 1 bit foi configurado que não está configurado em r0459 (funções suportadas).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa: número do dado de encoder configurado

bb: primeiro bit incorreto
cc: parâmetro incorreto
cc = 0: parâmetro incorreto é p0430
cc = 1: parâmetro incorreto é p0437
cc = 2: parâmetro incorreto é r0459
dd: reservado (sempre 0)

Correção: - Verificar a parametrização do encoder (p0430, p0437).
- Verificar a identificação da posição polar (p1982).
- Empregar a avaliação de encoder adequada (r0458, r0459).
Veja também: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <Local>Acionamento do encoder: Configuração de acompanhamento de posição

Valor de mensagem: Component number: %1, encoder data set: %2, drive data set: %3, fault cause: %4

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração não é suportada no rastreamento de posição.
O rastreamento de posição somente pode ser ativado em encoders absolutos.
Em eixos lineares o rastreamento de posição não pode ser ativado simultaneamente pela engrenagem de carga e pela engrenagem de medição.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa = Grupo de dados de encoder
bb = Número de componente
cc = Grupo de dados de acionamento
dd = Causa do erro
dd = 00 hex = 0 dec
Não é empregado nenhum encoder absoluto.
dd = 01 hex = 1 dec
O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois a memória NVRAM interna está cheia ou a Control Unit não dispõe de memória NVRAM.
dd = 02 hex = 2 dec
Em um eixo linear foi ativado o rastreamento de posição para engrenagem de carga e de medição.
dd = 03 hex = 3 dec
O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois para este grupo de dados já foi detectado um rastreamento de posição com outro fator de transmissão, tipo de eixo ou janela de tolerância.
dd = 04 hex = 4 dec
É empregado um encoder linear.
Veja também: p0404, p0411

Correção: - Utilizar encoder de valores absolutos.
- Se necessário, desativar o rastreamento de posição (p0411 para medição de engrenagem, p2720 para engrenagem de carga).
- Empregar uma Control Unit com NVRAM suficiente.
Ativar somente o rastreamento de posição da engrenagem de carga no mesmo dado de ajuste de encoder na relação da engrenagem (p2504, p2505), tipo de eixo (p2720.1) e janela de tolerância (p2722) são também o mesmo.

207556 <Local>Medição de engrenagem: Rastreamento de posição, excedido valor máximo atual

Valor de mensagem: Component number: %1, encoder data set: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: When the position tracking of the measuring gear is configured, the drive/encoder identifies a maximum possible absolute position actual value (r0483) that cannot be represented within 32 bits.
Maximum value: p0408 * p0412 * 2^p0419
Fault value (r0949, interpret decimal):
aaaayyxx hex: yy = component number, xx = encoder data set
Veja também: p0408, p0412, p0419

Correção: - Reduzir a resolução fina (p0419).
- Reduzir a resolução Multiturn (p0412).
Veja também: p0412, p0419

207557 <Local>Encoder 1: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.

Correção: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
Veja também: p2598

207558 <Local>Encoder 2: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.

Correção: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
Veja também: p2598

207559 <Local>Encoder 3: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.

Correção: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
Veja também: p2598

207560 <Local>Acionamento do encoder: O número de pulsos não é uma potência de dois

Valor de mensagem: Encoder data set: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For rotary absolute encoders, the pulse number in p0408 must be to the power of two.
Fault value (r0949, interpret decimal):
The fault value includes the encoder data set number involved.

Correção: - Verificar a parametrização (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207561 <Local>Acionamento do encoder: O número de pulsos do Multiturn não é uma potência de dois

Valor de mensagem: Encoder data set: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The multiturn resolution in p0421 must be to the power of two.
Fault value (r0949, interpret decimal):
The fault value includes the encoder data set number involved.

Correção: - Verificar a parametrização (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207562 <Local>Acionamento, encoder: Rastreamento de posição, encoder incremental não é possível

Valor de mensagem: Fault cause: %1, component number: %2, encoder data set: %3

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O rastreamento de posição solicitado para o encoder incremental não é suportado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex
aa = Grupo de dados de encoder
bb = Número de componente
cccc = Causa do erro
cccc = 00 hex = 0 dec
O tipo de encoder não suporte a função "Rastreamento de posição para encoder incremental".
cccc = 01 hex = 1 dec
O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois a memória NVRAM interna não é suficiente ou a Control Unit não dispõe de memória NVRAM.
cccc = 04 hex = 4 dec
É empregado um encoder linear que não é suportado pela função "Rastreamento de posição".
Veja também: p0404, p0411, r0456

Correção: - Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- Usar uma Control Unit com NVRAM suficiente.
- Se requerido, desative o rastreamento de posição para encoder incremental (p0411.3 = 0).

207563 <Local>Drive encoder: XIST1_ERW configuration incorrect

Valor de mensagem: Fault cause: %1, encoder data set: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: An incorrect configuration was identified for the "Absolute position for incremental encoder" function.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault cause:
1 (= 01 hex):
The "Absolute value for incremental encoder" function is not supported (r0459.13 = 0).
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
yyxx dec: yy = fault cause, xx = encoder data set
Veja também: r0459, p4652

Correção: For fault value = 1:
- upgrade the Sensor Module firmware version.
- check the mode (p4652 = 1, 3 requires the property r0459.13 = 1).

207565 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 1

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi acusada uma falha de encoder (G1_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 1.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G1_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[0] diferente de zero.

Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G1_STW.15 = 1).

207566 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 2

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: É acusada uma falha de encoder (G2_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 2.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G2_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[1] diferente de zero.

Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G2_STW.15 = 1).

207567 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 3

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi acusada uma falha de encoder (G3_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 3.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G3_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[2] diferente de zero.

Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G3_STW.15 = 1).

207569 <Local>Encoder não pode ser identificado.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na identificação de encoder (em espera) com p0400 = 10100 não foi possível identificar o encoder.
Eventualmente existe um encoder incorreto ou ele está ausente, nenhum ou um cabo de encoder incorreto conectado no Sensor Module, ou ainda o componente DRIVE-CLiQ não foi conectado no DRIVE-CLiQ.
Nota:
Uma identificação de encoder exige um suporte por parte do encoder e é possível nos seguintes casos:
- Encoder com interface EnDat
- Motor com DRIVE-CLiQ

Correção: - Verificar e, se necessário, conectar o encoder e/ou cabo do encoder.
- Verificar e, se necessário, estabilizar a conexão DRIVE-CLiQ.
- No caso de encoders que não podem ser identificados (exemplo: encoders sem EnDat interface), o tipo correto de encoder que deve ser inserido no p0400.

207575 <Local>Acionamento: Encoder de motor não está pronto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2
Servo: OFF2 (ENCODER)
Vector: OFF2 (ENCODER)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder do motor acusa não estar pronto.
- A inicialização do encoder 1 (encoder do motor) falhou.
- A função "Encoder a conectar" está ativa (palavra de comando do encoder G1_STW.14 = 1).
- A interface de encoder (Sensor Module) está desativada (p0145).
- O Sensor Module está com defeito.

Correção: Avaliar outras falhas existentes através do encoder 1.

207576 <Local>Acionamento: A operação sem encoder está ativa devido a uma falha

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A operação sem encoder está ativa por causa de uma falha (r1407.13 = 1).
Nota:
No p0491 é configurado o procedimento para falhas com reação de falha ENCODER.
Veja também: p0491

Correção: - Eliminar a causa das eventuais falhas de encoder presentes.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

207577 <Local>Encoder 1: Avaliação de apalpador de medição não possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the measuring probe, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
6: The input terminal for the measuring probe is not set.
4098: Error when initializing the measuring probe.
4100: The measuring pulse frequency is too high.
4200: The PROFIBUS clock cycle is not a multiple of integer of the position controller clock cycle.
Correção: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de alarme = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207578 <Local>Encoder 2: Avaliação de apalpador de medição não possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the measuring probe, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
6: The input terminal for the measuring probe is not set.
4098: Error when initializing the measuring probe.
4100: The measuring pulse frequency is too high.
4200: The PROFIBUS clock cycle is not a multiple of integer of the position controller clock cycle.
Correção: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de alarme = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207579 <Local>Encoder 3: Avaliação de apalpador de medição não possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the measuring probe, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
6: The input terminal for the measuring probe is not set.
4098: Error when initializing the measuring probe.
4100: The measuring pulse frequency is too high.
4200: The PROFIBUS clock cycle is not a multiple of integer of the position controller clock cycle.

Correção: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de alarme = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207580 <Local>Acionamento: Nenhum Sensor Module com número de componente adequado

Valor de mensagem: Encoder data set: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Não foi encontrado nenhum Sensor Module com o número de componente indicado no p0141.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Respectivo bloco de dados do encoder (índice do p0141).
Correção: Corrigir o parâmetro p0141.

207581 <Local>Encoder 1: Processamento de valor real de posição está com falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Correção: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
Veja também: p2502

207582 <Local>Encoder 2: Processamento de valor real de posição está com falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Correção: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
Veja também: p2502

207583 <Local>Encoder 3: Processamento de valor real de posição está com falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Correção: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
Veja também: p2502

207584 <Local>Encoder 1: Valor de ajuste de posição ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207585 <Local>Encoder 2: Valor de ajuste de posição ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207586 <Local>Encoder 3: Valor de ajuste de posição ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207587 <Local>Encoder 1: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).
Correção: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
Veja também: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207588 <Local>Encoder 2: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).
Correção: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
Veja também: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207589 <Local>Encoder 3: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).
Correção: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
Veja também: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207590 <Local>Encoder 1: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.
Correção: Para a comutação do bloco de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo de operação "Operação".

207591 <Local>Encoder 2: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.
Correção: Para a comutação do bloco de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo de operação "Operação".

207592 <Local>Encoder 3: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.
Correção: Para a comutação do bloco de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo de operação "Operação".

207593 <Local>Encoder 1: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The value range (-2147483648 ... 2147483647) for the position actual value representation was exceeded.
When the overflow occurs, the "referenced" or "adjustment absolute measuring system" status is reset.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The position actual value (r2521) has exceeded the value range.
2: The encoder position actual value Gn_XIST2 (r0483) or the absolute value after the load gear (r2723) has exceeded the value range.
3: The maximum encoder value times the factor to convert the absolute position (r0483 and/or r2723) from increments to length units (LU) has exceeded the value range for displaying the position actual value.
Correção: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.
Valor de realarme = 3:
Redução da resolução de posição e fator de conversão:
- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207594 <Local>Encoder 2: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The value range (-2147483648 ... 2147483647) for the position actual value representation was exceeded.
When the overflow occurs, the "referenced" or "adjustment absolute measuring system" status is reset.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The position actual value (r2521) has exceeded the value range.
2: The encoder position actual value Gn_XIST2 (r0483) or the absolute value after the load gear (r2723) has exceeded the value range.
3: The maximum encoder value times the factor to convert the absolute position (r0483 and/or r2723) from increments to length units (LU) has exceeded the value range for displaying the position actual value.
Correção: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.
Valor de realarme = 3:
Redução da resolução de posição e fator de conversão:
- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207595 <Local>Encoder 3: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The value range (-2147483648 ... 2147483647) for the position actual value representation was exceeded.
When the overflow occurs, the "referenced" or "adjustment absolute measuring system" status is reset.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The position actual value (r2521) has exceeded the value range.
2: The encoder position actual value Gn_XIST2 (r0483) or the absolute value after the load gear (r2723) has exceeded the value range.
3: The maximum encoder value times the factor to convert the absolute position (r0483 and/or r2723) from increments to length units (LU) has exceeded the value range for displaying the position actual value.

Correção: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.
Valor de realarme = 3:
Redução da resolução de posição e fator de conversão:
- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207596 <Local>Encoder 1: Função de referenciamento cancelada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).
Correção: - Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207597 <Local>Encoder 2: Função de referenciamento cancelada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).
Correção: - Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207598 <Local>Encoder 3: Função de referenciamento cancelada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).
Correção: - Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207599 <Local>Encoder 1: Não é possível fazer ajustes

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Correção: Se o valor máximo possível para a posição absoluta (LU) é maior que 4294967296, um ajuste não pode ser feito devido a um excesso.
Para a rotação do encoder, a posição absoluta máxima possível (LU) é calculado como segue:
1. Encoder do motor sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) for encoders multiturn
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder do motor com rastreamento de posição para carga e medição de engrenagem:
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoders multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
p2506 * p0412

207600 <Local>Encoder 2: Não é possível fazer ajustes

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Correção: Se o valor máximo possível para a posição absoluta (LU) é maior que 4294967296, um ajuste não pode ser feito devido a um excesso.
Para a rotação do encoder, a posição absoluta máxima possível (LU) é calculado como segue:
1. Encoder do motor sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) for encoders multiturn
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder do motor com rastreamento de posição para carga e medição de engrenagem:
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoders multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
p2506 * p0412

207601 <Local>Encoder 3: Não é possível fazer ajustes

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Correção: Se o valor máximo possível para a posição absoluta (LU) é maior que 4294967296, um ajuste não pode ser feito devido a um excesso.
Para a rotação do encoder, a posição absoluta máxima possível (LU) é calculado como segue:
1. Encoder do motor sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) for encoders multiturn
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder do motor com rastreamento de posição para carga e medição de engrenagem:
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoders multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
p2506 * p0412

207800 <Local>Acionamento: Nenhum módulo de potência disponível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The power unit parameters cannot be read or no parameters are stored in the power unit.
It is possible that the DRIVE-CLiQ cable between the Control Unit and power unit is interrupted or defective.
Note:
This fault also occurs if an incorrect topology was selected in the commissioning software and this parameterization is then downloaded to the Control Unit.
Veja também: r0200

Correção:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check the DRIVE-CLiQ cable between the Control Unit and power unit.
- Check the power unit and replace if necessary.
- check the Control Unit, and if required replace it.
- after correcting the topology, the parameters must be again downloaded using the commissioning software.

207801 <Local>Drive: Motor, sobrecorrente

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite permitido de corrente do motor foi excedido.
- limite de corrente efetiva ajustado muito baixo.
- controlador de corrente não ajustado corretamente.
- motor foi freado com um fator de correção de torque de parada excessivamente alto.
- operação U/f: Rampa de aceleração ajustada muito pequena ou a carga é muito alta.
- operação U/f: Curto-circuito no cabo do motor ou curto à terra.
- operação U/f: Corrente do motor não coincide com a corrente do módulo motor.
Nota:
Motor síncrono: Corrente limite= 1.3 x p0323
Motor de indução: Corrente limite= 1.3 x r0209

Correção: - verifique os limites de corrente (p0323, p0640).
- verifique o controlador de corrente (p1715, p1717).
- reduza o fator de correção do torque de parada (p0326).
- aumente a rampa (p1318) ou reduza a carga.
- verifique o motor e os cabos do motor em relação à curto-circuito e falha à terra.
- verifique o módulo motor e a combinação com o motor.

207801 <Local>Drive: Motor, sobrecorrente

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A corrente limite permitida do motor foi excedida.
- O limite de corrente ativo foi configurado muito baixo.
- O controlador de corrente não foi configurado corretamente.
- Modo V/f: A rampa de aceleração foi configurada muito baixa ou a carga é muito alta.
- Modo V/f: Curto-circuito no cabo do motor ou contato à terra.
- Modo V/f: A corrente do motor é incompatível com a corrente do módulo de potência.
- Ligação no motor em giro sem a função de partida em movimento (p1200).
Nota:
Corrente limite = 2 x mínimo (p0640, 4 x p0305 x p0306) >= 2 x p0305 x p0306
Correção: - Verificar os limites de corrente (p0640).
- Controle vetorial: Verificar o controlador de corrente (p1715, p1717).
- Controle V/f: Verificar o limitador de corrente (p1340 ... p1346).
- Aumentar a rampa de aceleração (p1120) ou reduzir a carga.
- Inspecionar o motor ou os cabos do motor quanto a curto-circuito ou a um contato à terra.
- Verificar o motor quanto a sua ligação estrela/triângulo e quanto a parametrização dos dados da plaqueta de características.
- Verificar a combinação do módulo de potência e motor.
- Selecionar a função de partida em movimento (p1200), se a ativação deve ocorrer com o motor em giro.

207802 <Local>Acionamento: Alimentação ou módulo de potência não está pronto

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A alimentação ou o drive responde como indisponível, após um comando de ligar interno.
- Tempo de monitoração muito curto.
- Tensão DC-Link não disponível.
- Respectiva alimentação ou drive do componente mencionado está com defeito.
- Tensão de alimentação ajustada incorretamente.
Correção: - Aumentar o tempo de monitoração (p0857).
- Providenciar tensão DC-Link. Verificar o busbar do DC-Link. Habilitar a alimentação.
- Substituir a respectiva alimentação ou drive do componente mencionado.
- Verificar o ajuste da tensão de alimentação (p0210).
Veja também: p0857

207805 <Local>Alimentação: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.
Correção: - Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.

207805 <Local>Acionamento: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.
Ocorre a reação parametrizada no p0290.
Veja também: p0290
Correção: - Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar a atribuição das correntes nominais do motor e do Motor Module.

207807 <Local>Drive: Short-circuit/ground fault detected

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A phase-phase short-circuit or ground fault was detected at the motor-side output terminals of the converter.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Short-circuit, phases U-V
2: Short-circuit, phases U-W
3: Short-circuit, phases V-W
4: Ground fault with overcurrent
1xxxx: Ground fault with current in phase U detected (xxxx = component of the current in phase V in per mille)
2xxxx: Ground fault with current in phase V detected (xxxx = component of the current in phase U in per mille)
Note:
Also when interchanging the line and motor cables is identified as a motor-side short circuit.
Connecting to a motor that is either not de-energized or partially de-energized is possibly detected as ground fault.
Correção: - check the motor-side converter connection for a phase-phase short-circuit.
- rule-out interchanged line and motor cables.
- check for a ground fault.
For a ground fault:
- do not enable the pulses when connecting to a rotating motor without the "Flying restart" function activated (p1200).
- increase the de-energization time (p0347).
- If required, deactivate the monitoring (p1901).

207808 <Local>HF damping module: damping not ready

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: When switching on or in the switched-on state, the HF damping module does not return a ready signal.

Correção: - Check the DRIVE-CLiQ wiring to the HF damping module.
- check the 24 V supply voltage.
- if required, replace the HF damping module.
Note:
HF Damping Module

207810 <Local>Acionamento: EEPROM de módulo de potência sem dados nominais

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No EEPROM do módulo de potência não foi armazenado nenhum dado nominal.
Veja também: p0205, r0206, r0207, r0208, r0209

Correção: Substituir o módulo de potência ou informar a assistência técnica da Siemens.

207815 <Local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The code number of the actual power unit does not match the saved number. This only occurs if the comparator in p9906 or p9908 is not at 2 (low) or 3 (minimum).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the incorrect parameter.
Veja também: r0200, p0201

Correção: Conectar o módulo de potência original e ligar a Control Unit novamente (POWER ON) ou ajuste p0201 para r0200 e encerre o comissionamento com p0010 = 0.
Para fontes, as seguintes aplicações:
Reatores ou filtros de linha devem ser usados os que são especificados para um novo módulo de potência. Uma rotina de identificação de alimentação e DC link (p3410 = 5) deve então ser executada. Não é possível trocar o módulo de potência sem o re-comissionamento do sistema, caso diferir do módulo antigo para o novo, o tipo de alimentação (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), o tipo de construção/design (booksize, chassis) ou classe de tensão.
Para inversores, as seguintes aplicações:
Se o novo módulo de potência é aceito, então se necessário, o limite de corrente p0640 pode ser reduzida a corrente máxima no módulo de potência (r0209) (limite de torque permanece o mesmo).
Se não só o módulo de potência é trocado, mas também o motor, então o motor deve ser re-comissionado (ex. usando p0010 = 1). Também é necessário se o motor ainda está sendo atualizado via DRIVE-CLiQ.
Veja também: r0200

207815 <Local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The code number of the actual power unit does not match the saved number. This only occurs if the comparator in p9906 or p9908 is not at 2 (low) or 3 (minimum).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the incorrect parameter.
Veja também: r0200, p0201

Correção: Conectar o módulo de potência original e ligar a Control Unit novamente (POWER ON) ou ajuste p0201 para r0200 e encerre o comissionamento com p0010 = 0.
Para fontes, as seguintes aplicações:
Reatores ou filtros de linha devem ser usados os que são especificados para um novo módulo de potência. Uma rotina de identificação de alimentação e DC link (p3410 = 5) deve então ser executada. Não é possível trocar o módulo de potência sem o re-comissionamento do sistema, caso diferir do módulo antigo para o novo, o tipo de alimentação (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), o tipo de construção/design (booksize, chassis) ou classe de tensão.
Para inversores, as seguintes aplicações:
Se o novo módulo de potência é aceito, então se necessário, o limite de corrente p0640 pode ser reduzida a corrente máxima no módulo de potência (r0209) (limite de torque permanece o mesmo).
Se não só o módulo de potência é trocado, mas também o motor, então o motor deve ser re-comissionado (ex. usando p0010 = 1). Também é necessário se o motor ainda está sendo atualizado via DRIVE-CLiQ.
Se o estágio de comparação no p9906 está ajustado para 2, 3, então o comissionamento pode ser finalizado (p0010 = 0) e a falha reconhecida.
Veja também: r0200

207815 <Local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The code number of the actual power unit does not match the saved number. This only occurs if the comparator in p9906 or p9908 is not at 2 (low) or 3 (minimum).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the incorrect parameter.
Veja também: r0200, p0201
Correção: - Connect the original power unit and switch on the Control Unit again (POWER ON).
- Set p0201 to r0200 and exit commissioning with p0010 = 0.
Note:
If the power unit type was changed (see r0203) or the motor replaced, then the motor must be recommissioned (e.g. using p0010 = 1, p3900 = 3, p1900 = 1, 2). This is also necessary if motor data is still to be downloaded via DRIVE-CLiQ.
If the new power unit is accepted, then if required, the current limit p0640 can be reduced by a lower maximum current of the power unit (r0209) (torque limits stay the same).
If the comparison stage in p9906 is set to 2, 3, then commissioning can be exited (p0010 = 0) and the fault acknowledged. This procedure is not recommended for different power unit types.
Veja também: r0200

207820 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura não conectado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O sensor de temperatura indicado no p0600 para monitoramento da temperatura do motor não está disponível.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: p0601 = 10 (SME), mas no p0600 não foi selecionada a interpretação pelo encoder.
2: p0600 = 10 (BICO), mas a fonte de sinais (p0603) não foi interligada.
3: p0601 = 11 (BICO), mas no p0600 não foi selecionada a interpretação através da interligação BICO (20 ou 21).
4: p0601 = 11 (BICO) e p4610-p4613 > 0, mas a fonte de sinais correspondente (p0608, p0609) não foi interligada.
5: O componente com a interpretação do sensor não está presente ou foi removido temporariamente.
6: A interpretação através do Motor Module não é possível (r0192.21).
Correção: Para o valor de advertência = 1:
- Configurar o encoder com sensor de temperatura no p0600.
Para o valor de advertência = 2:
- Interligar o p0603 com o sinal de temperatura.

Para valor de advertência = 3, 4:
- Configurar o sensor de temperatura disponível (p0600, p0601).
- Configurar o p4610 ... p4613 = 0 (sem sensor) ou interligar o p0608 e o p0609 com o sinal de temperatura externo.
Para o valor de advertência = 5:
- Conectar o componente com o sensor de temperatura. Verificar a conexão DRIVE-CLiQ.
Para o valor de advertência = 6:
- Atualizar o Firmware do Motor Module. Conectar o sensor de temperatura através do encoder.
Veja também: p0600, p0601

207825 <Local>Acionamento: Modo de simulação ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O modo de simulação está ativado.
O acionamento somente pode ser ligado se a tensão DC-Link for menor que 40 V.
Correção: Nenhum necessário.
O aviso some automaticamente quando o modo de simulação é desativado com p1272 = 0.

207826 <Local>Acionamento: A tensão DC-Link no modo de simulação é muito alta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O modo de simulação está ativado e a tensão DC-Link é maior que o valor permitido de 40 V.
Correção: - Desativar modo de simulação (p1272 = 0) e confirmar a falha.
- Reduzir a tensão de entrada para obter uma tensão DC-Link abaixo de 40 V.

207840 <Local>Acionamento: Falta operação da alimentação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O sinal "Operação de alimentação" não está disponível, mesmo que as habilitações para o acionamento estejam presentes além do tempo de monitoração (p0857) parametrizado.
- Alimentação não está em operação.
- A interconexão da entrada de binector para o sinal de pronto está incorreta ou ausente (p0864).
- Atualmente a alimentação executa a identificação de rede.
Correção: - Colocar a alimentação em operação.
- Verificar a interconexão da entrada do binector para o sinal "Operação de alimentação" (p0864).
- Aumentar o tempo de monitoração (p0857).
- Aguardar pela conclusão da identificação de rede da alimentação.
Veja também: p0857, p0864

207841 <Local>Acionamento: Retirada operação da alimentação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sinal "Operação da alimentação" foi retirado durante a operação.
- A interconexão da entrada de binector para o sinal "Operação da alimentação" está incorreta ou ausente (p0864).
- As liberações da alimentação serão desativadas.
- A alimentação retira o sinal "Operação da alimentação" devido a uma falha.

Correção: - Verificar a interconexão na entrada binector para o sinal "fonte operando" (p0864).
- Verificar o sinal de habilitação na fonte e habilitar, se necessário.
- Remover e reconhecer uma falha na fonte.
Nota:
Se o acionamento está projetado para DC link regenerativo, então a resposta a falhas deve ser parametrizada para NONE, OFF1 ou OFF3 para que o acionamento possa continuar operando após a falha na rede.

207850 <Local>Alarme externo 1

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 1".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2112

Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207851 <Local>Alarme externo 2

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 2".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2116

Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207852 <Local>Alarme externo 3

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 3".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2117

Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207860 <Local>Falha externa 1

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O sinal BICO "falha 1 externa"foi acionado.
Veja também: p2106
Correção: Eliminar as causas desta falha.

207861 <Local>Falha externa 2

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O sinal BICO "falha externa 2"foi acionado.
Veja também: p2107
Correção: Eliminar as causas desta falha.

207862 <Local>Falha externa 3

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O sinal BICO "falha externa 3"foi acionado.
Veja também: p2108, p3111, p3112
Correção: Eliminar as causas desta falha.

207890 <Local>Proteção interna de tensão / curto-circuito interno na armadura com STO ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O curto-circuito interno induzo (p1231 = 4) não é possível, pois foi habilitado o Safe Torque Off (STO). Os pulsos não podem ser liberados.
Correção: Desativar o curto-circuito interno induzo (p1231=0) ou desativar o Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
Nota:
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill

207899 <Local>Drive: Stall monitoring not possible

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Stall monitoring is not possible, because a change was made into the open-loop speed controlled mode before the wait time p2177 had expired.

This situation can only occur, if the following conditions apply:
p1300 = 20
p2177 > p1758
p1750.2 = 0
p1750.6 = 0

Correção: - Deactivate the changeover into open-loop speed controlled operation when operating at the torque limit (p1750.6 = 0).
Condition:
No slow reversing through the open-loop speed controlled operating range p1755 within the time p1758 when operating at the torque limit.
- shorten the stall detection wait time (p2177 < p1758).
- Activate closed-loop controlled operation from standstill and higher (p1750.2 = 1).
Condition:
There is no active load, for example, a hoisting gear
- Use an operating mode with encoder (p1300 = 21).

207900 <Local>Drive: Motor blocked/speed controller at its limit

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O motor trabalha além do tempo especificado no p2177 no limite de torque e abaixo do limite de rotação no p2175.
Esta mensagem também pode ser ativada quando o valor de rotação real oscilar e a saída do controlador de rotação sempre aparecer momentaneamente no encosto.
Veja também: p2175, p2177

Correção: - check that the motor can freely move.
- check the torque limit: For a positive direction of rotation r1538, for a negative direction of rotation r1539.
- check the parameter, message "Motor blocked" and if required, correct (p2175, p2177).
- check the inversion of the actual value (p0410).
- check the motor encoder connection.
- check the encoder pulse number (p0408).
- for SERVO with encoderless operation and motors with low power ratings (< 300 W), increase the pulse frequency (p1800).
- after de-selecting the "Basic positioner" (EPOS) function mode, check the motoring (p1528) and regenerative (p1529) torque limit and modify again.

207900 <Local>Acionamento: Motor bloqueado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O motor trabalha além do tempo especificado no p2177 no limite de torque e abaixo do limite de rotação no p2175.
Esta mensagem também pode ser ativada quando o valor de rotação real oscilar e a saída do controlador de rotação sempre aparecer momentaneamente no encosto.
Se o modo de simulação estiver ativado (p1272 = 1) e se o controle com encoder rotativo estiver ativo (p1300 = 21), então será gerada uma mensagem de bloqueio quando o sinal de encoder não vier de um motor, o qual é acionado com o setpoint de torque do controle.
Veja também: p2175, p2177

Correção: - check that the motor can freely move.
- check the torque limit: For a positive direction of rotation r1538, for a negative direction of rotation r1539.
- check the parameter, message "Motor blocked" and if required, correct (p2175, p2177).
- check the inversion of the actual value (p0410).
- check the motor encoder connection.
- check the encoder pulse number (p0408).

- for SERVO with encoderless operation and motors with low power ratings (< 300 W), increase the pulse frequency (p1800).
- after de-selecting the "Basic positioner" (EPOS) function mode, check the motoring (p1528) and regenerative (p1529) torque limit and modify again.
- in the simulation mode and operation with speed encoder, the power unit to which the motor is connected must be powered up and must be supplied with the torque setpoint of the simulated closed-loop control. Otherwise, change over to encoderless control (see p1300).

207901 <Local>Acionamento: Motor, sobrevelocidade

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A velocidade máxima permitida foi excedida em sentido positivo ou negativo.
A velocidade positiva máxima permitida é formada como segue: Mínimo (p1082, CI: p1085) + p2162
A velocidade negativa máxima permitida é formada como segue: Máximo (-p1082, CI: 1088) - p2162
Correção: Para a rotação positiva de direção aplica-se o que segue:
- Verificar r1084 e se requerido, corrigir p1082, CI:p1085 e p2162.
Para a rotação negativa de direção aplica-se o que segue:
- Verificar r1087 e se requerido, corrigir p1082, CI:p1088 e p2162.

207901 <Local>Acionamento: Motor, sobrevelocidade

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A velocidade máxima permitida foi excedida em sentido positivo ou negativo.
A velocidade positiva máxima permitida é formada como segue: Mínimo (p1082, CI: p1085) + p2162
A velocidade negativa máxima permitida é formada como segue: Máximo (-p1082, CI: 1088) - p2162
Correção: Para sentido de giro positivo aplica-se o seguinte:
- Verificar o r1084 e eventualmente corrigir o p1082, CI: p1085 e p2162.
Para sentido de giro negativo aplica-se o seguinte:
- Verificar o r1087 e eventualmente corrigir o p1082, CI: p1088 e p2162.
Ativar o controle prévio do controlador de limite de rotação (p1401.7 = 1).
Aumentar a histerese para mensagem de sobrerotação p2162. Este limite superior depende da rotação de motor máxima p0322 e da rotação máxima p1082 do canal de setpoint.

207902 <Local>Acionamento: Motor parado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The system has identified that the motor has stalled for a time longer than is set in p2178.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Stall detection using r1408.11 (p1744 or p0492).
2: Stall detection using r1408.12 (p1745).
3: Stall detection using r0056.11 (only for separately excited synchronous motors).
Veja também: p1744, p2178
Correção: No controle de rotação e de torque com encoder rotativo vale o seguinte:
- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos, ruptura do eixo do encoder).

- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deverá estar associado com o mesmo motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.
Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1744 ou p0492) poderá ser aumentada.
No controle de rotação e de torque sem encoder rotativo vale o seguinte:
- Verifique se o acionamento pára com carga durante a operação controlada (r1750.0). Em caso positivo, aumentar o valor nominal da corrente via p1610.
- Verificar se o acionamento pára com a carga quando o valor nominal de rotação ainda for zero. Em caso positivo, aumentar o valor nominal da corrente via p1610.
- Se o tempo de excitação do motor (r0346) for drasticamente reduzida, ela deverá ser aumentada novamente.
- Verificar os limites de corrente (p0640, r0067). No caso de limites de corrente muito baixos, o acionamento não poderá ser magnetizado.
- Verificar o controlador de corrente (p1715, p1717) e o controlador de adaptação de rotações (p1764, p1767). se a dinâmica foi reduzida drasticamente, esta deverá ser elevada novamente.
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deve estar associado com o motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.
Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1745) ou o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.
Em motores síncronos de ímã externo (controle com encoder rotativo) vale o seguinte:
- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos).
- Assegurar a parametrização do motor (parâmetros da plaqueta de identificação e do diagrama de circuito).
- Verificar o excitador e interfaces de controle.
- Assegurar a maior dinâmica possível do controle de corrente de excitação.
- Verificar o controle de rotações quanto ao comportamento de oscilações e no caso de oscilações de ressonância empregar o filtro supressor de banda.
- Não exceder o número de rotações máximo (p2162).
Se não existir nenhuma falha, o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

207902 <Local>Acionamento: Motor parado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The system has identified that the motor has stalled for a time longer than is set in p2178.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Stall detection using r1408.11 (p1744 or p0492).
2: Stall detection using r1408.12 (p1745).
3: Stall detection using r0056.11 (only for separately excited synchronous motors).
Veja também: p1744, p2178

Correção: It should always be carefully ensured that the motor data identification (p1910) as well as the rotating measurement (p1960) were carried out (also refer to r3925). For synchronous motors with encoder, the encoder must have been adjusted (p1990).
For closed-loop speed and torque control with speed encoder, the following applies:
- check the speed signal (interrupted cable, polarity, pulse number, broken encoder shaft).
- check the speed encoder, if another speed encoder was selected using the data set changeover. This must be connected to the same motor that is controlled for the data set changeover.
If there is no fault, then the fault tolerance (p1744 or p0492) can be increased. For resolvers with a high signal ripple, for example p0492 should be increased and the speed signal smoothed (p1441, p1442).
If the stalled motor should take place in the range of the monitor model and for speeds of less than 30 % of the rated motor speed, then a change can be made directly from the current model into the flux impression (p1401.5 = 1). We therefore recommend that the time-controlled model change is switched in (p1750.4 = 1) or the model changeover limits are significantly increased (p1752 > 0.35 x p0311; p1753 = 5 %).
- check the speed encoder, if another speed encoder was selected using the data set changeover. This must be connected to the motor that is controlled for the data set changeover.
For closed-loop speed and torque control without speed encoder, the following applies:
- Check whether the drive stalls solely due to the load in controlled mode (r1750.0) or when the speed setpoint is still zero. If so, increase the current setpoint via p1610 or set p1750.2 = 1 (sensorless vector control to standstill for passive loads).

- If the motor excitation time (p0346) was significantly reduced and the drive stalls when it is switched on and run immediately, p0346 should be increased again or quick magnetizing selected (p1401).
- check the current limits (p0640, r0067, r0289). If the current limits are too low, then the drive cannot be magnetized.
- check the current controller (p1715, p1717) and the speed adaptation controller (p1764, p1767). If the dynamic response was significantly reduced, then this should be increased again.
- If there is no fault, then the fault tolerance (p1745) or the delay time (p2178) can be increased.
The following generally apply for closed-loop and torque control:
- Check whether the motor cables are disconnected.
- If the fault occurs with fault value 2 when the motor accelerates very quickly to the field weakening range, the deviation between the flux setpoint and flux actual value can be reduced and, in turn, the message prevented, by reducing p1596.
For separately-excited synchronous motors (closed-loop control with speed encoder), the following applies:
- check the speed signal (interrupted cable, polarity, pulse number).
- ensure the correct motor parameterization (rating plate and equivalent circuit diagram parameters).
- check the excitation equipment and the interface to the closed-loop control.
- encoder the highest possible dynamic response of the closed-loop excitation current control.
- check the speed control for any tendency to oscillate and if resonance effects occur, use a bandstop filter.
- do not exceed the maximum speed (p2162).
If there is no fault, then the delay time can be increased (p2178).

207903 <Local>Acionamento: Motor, desvio de velocidade

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor absoluto da diferença entre as duas velocidades nominais (p2151, p2154) e o valor atual da velocidade (r2169) excede o limiar da tolerância (p2163) maior que a tolerada (p2164, p2166).
O alarme é somente habilitado para p2149.0 = 1.
Possíveis causas são:
- A torque da carga é maior do que o torque nominal.
- Na aceleração, o limite de torque/corrente/potência é alcançado. Se o limite não é suficiente, então é possível que o acionamento tenha sido subdimensionado.
- Para controle de torque em malha fechada, velocidade nominal não segue juntamente com a velocidade real.
- Para controle Vdc ativo.
Para controle U/f, a condição de sobrecarga é detectada como o controle de Imax está ativo.
Veja também: p2149

Correção:
- Aumentar o p2163 e/ou p2166.
- Aumentar limites de torque/corrente/potência.
- Para o controle de torque em malha fechada: A velocidade nominal deveria acompanhar a velocidade atual.
- Desative o alarme com p2149.0 = 0

207904 <Local>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Fechado"

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No fechamento a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Fechado" (r1239.1 = 1) durante o tempo de monitoração (p1236).

Correção:
- Verifique se a resposta do contator está conectada corretamente (p1235).
- Verificar a lógica da resposta do contator (r1239.1 = 1: "Fechado", r1239.1 = 0: "Aberto").
- Aumentar o tempo de monitoração (p1236).
- Se for necessário, ajuste o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231 = 2).

207905 <Local>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Aberto"

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na abertura a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Aberto" (r1239.1 = 0) durante o tempo de monitoração (p1236).

Correção:
- Verifique se a resposta do contator está conectada corretamente (p1235).
- Verificar a lógica da resposta do contator (r1239.1 = 1: "Fechado", r1239.1 = 0: "Aberto").
- Aumentar o tempo de monitoração (p1236).
- Se for necessário, ajuste o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231 = 2).

207906 <Local>Curto-circuito induzido / proteção interna de tensão: Parametrização incorreta

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, dados do motor: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The armature short-circuit is incorrectly parameterized.
Fault value (r0949, interpret decimal):
zzzzyyxx: zzzz = fault cause, xx = motor data set
zzzz = 0001 hex = 1 dec:
A permanent-magnet synchronous motor has not been selected.
zzzz = 0002 hex = 2 dec:
No induction motor selected.
zzzz = 0065 hex = 101 dec:
External armature short-circuit: Output (r1239.0) not wired.
zzzz = 0066 hex = 102 dec:
External armature short-circuit with contactor feedback signal: No feedback signal connected (BI:p1235).
zzzz = 0067 hex = 103 dec:
External armature short-circuit without contactor feedback signal: Wait time when opening (p1237) is 0.
zzzz = 00C9 hex = 201 dec:
Internal voltage protection: The maximum output current of the Motor Module (r0209) is less than 1.8 x motor short-circuit current (r0331).
zzzz = 00CA hex = 202 dec:
Internal voltage protection: A Motor Module in booksize or chassis format is not being used.
zzzz = 00CB hex = 203 dec:
Internal voltage protection: The motor short-circuit current (p0320) is greater than the maximum motor current (p0323).
zzzz = 00CC hex = 204 dec:
Internal voltage protection: The activation (p1231 = 4) is not given for all motor data sets with synchronous motors (p0300 = 2xx, 4xx).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Um curto-circuito do induzido / proteção de tensão somente é permitido em motores síncronos de ímã permanente. A posição mais alta do tipo de motor em p0300 deve ser 2 ou 4.

Para o valor de falha = 101:
- Com o sinal de saída r1239.0 o contator deverá ser ativado para o circuito do curto-circuito externo induzido. Por exemplo, o sinal pode ser interligado em um terminal de saída via entrada de binector p0738. Antes que esta falha possa ser confirmada, o parâmetro p1231 precisa ser redefinido.

Para o valor de falha = 102:
- Se for selecionado o curto-circuito externo induzido com resposta do contator (p1231 = 1), o sinal de resposta deverá ser ligado em um terminal de entrada (z. B. r722.x) e então ser interligado na BI: p1235.
- Como alternativa, pode-se selecionar o curto-circuito externo induzido sem resposta do contator (p1231 = 2).

Para o valor de falha = 103:
- Se for selecionado o curto-circuito externo induzido sem resposta do contator (p1231 = 2), deve-se parametrizar um tempo de espera no p1237. Em todo caso, este tempo deverá ser maior que o tempo real de abertura do contator, pois o Motor Module entraria em curto-circuito!

Para o valor de falha = 201:
- Deverá ser utilizado um Motor Module de maior corrente máxima ou um motor com menor corrente de curto-circuito. A corrente máxima do Motor Module deverá ser maior que 1.8 x corrente de curto-circuito do motor.
Para o valor de falha = 202:
- Para a proteção de tensão interna deverá ser utilizado um Motor Module do tipo booksize ou do tipo chassi.
Para o valor de falha = 203:
- Para a proteção de tensão interna somente utilizar motores resistentes a um curto-circuito.
Para o valor de falha = 204:
- A proteção de tensão interna deve ser ativada para todos os grupos de dados de motor com motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx) (p1231 = 3) ou então ser desativada para todos os grupos de dados de motor (p1231 diferente de 3). Com isso garantimos que a proteção não seja cancelada acidentalmente por uma comutação de grupos de dados.
Esta falha somente pode ser confirmada assim que for preenchida esta condição.

207907 <Local>Armadura interna curto-circuito: Após a supres. de pulsos os terminais motor não estão sem potencial

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A função "Proteção de tensão interna" (p1231 = 3) foi ativada.
Deve ser observado o seguinte:
- Quando a proteção de tensão interna está ativa, após a supressão de pulsos, em todos os terminais do motor estarão a metade da tensão do DC link (sem a proteção de tensão interna, os terminais do motor têm potencial zero)!
- Somente é permitido usar motores que são a prova de curto-circuito (p0320 < p0323).
- O Motor Module deve ser capaz continuar conduzindo a 1.8 da corrente de curto-circuito (r0331) do motor (r0289).
- A proteção de tensão interna não pode ser interrompida devido a resposta de falha. Se uma condição de sobrecorrente ocorre durante a ativação, a proteção de tensão interna, então este pode destruir o Motor Module e/ou o motor.
- Se o Motor Module não o suporta independentemente, a proteção de tensão interna (r0192.10 = 0), de forma a assegurar a segurança, funcionamento confiável quando a alimentação falha, uma fonte externa 24 V (UPS) deve ser usada para os componentes.
- Se o Motor Module não o suporta independentemente, a proteção da tensão interna (r0192.10 = 1), de forma a assegurar a segurança, funcionamento confiável quando a alimentação falha, uma fonte externa 24 V para componentes deve ser providenciado, dentro de um Control Supply Module.
- Se a proteção interna de tensão está ativa, não é possível que o motor seja ligado a carga por um longo período de tempo (ex.: como um resultado de cargas que movem o motor ou outro acoplamento do motor).
Correção: Nenhum necessário.
Este serve de aviso para o usuário.

207908 <Local>Armadura interna de curto-circuito ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Motor Module acusa que o motor está em curto-circuito através do semicondutor de potência (r1239.5 = 1). Os pulsos não podem ser liberados. A armadura interna de curto- circuito é selecionada (p1231 = 4):
Correção: E motores síncronos a frenagem por curto-circuito induzido é ativada com a entrada de binector p1230 = sinal 1.
Veja também: p1230, p1231

207909 <Local>Proteção interna de tensão: A desativação só é ativada após o POWER ON

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: A desativação da proteção interna de tensão (p1231 diferente de 3) somente estará ativa após o POWER ON.
O sinal de estado r1239.6 = 1 indica que a proteção interna de tensão está pronta.
Correção: Nenhum necessário.
Serve de aviso para o usuário.

207910 <Local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: KTY:
The motor temperature has exceeded the alarm threshold (p0604, p0616).
PTC:
The response threshold of 1650 Ohm was exceeded.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
this is the number of the temperature channel leading to the message.
Veja também: p0604, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628
Correção: - Verificar a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- Verificar o PTC ou o contato normalmente fechado bimetálico.
Veja também: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207910 <Local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: KTY or no sensor:
The measured motor temperature or temperature of motor temperature model 2 has exceeded the alarm threshold (p0604, p0616). The response parameterized in p0610 becomes active.
PTC or bimetallic NC contact:
The response threshold of 1650 Ohm was exceeded or the NC contact opened.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
- SME not selected in p0601:
11: No output current reduction.
12: Output current reduction active.
- SME or TM120 selected in p0601 (p0601 = 10, 11):
this is the number of the temperature channel leading to the message.
Veja também: p0604, p0610
Correção: - Verificar a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- Verificar o PTC ou o contato normalmente fechado bimetálico.
Veja também: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207913 <Local>Corrente de excitação fora de tolerância

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença entre os valores real e nominal de corrente de excitação excedeu a tolerância:
abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
A causa desta falha é cancelada com abs(r1641 - r1626) < p3201.

Correção: - Verificar a parametrização (p1640, p3201, p3202).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.

207914 <Local>Fluxo fora de tolerância

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença entre os valores real e nominal de fluxo excedeu a tolerância:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
A causa desta falha é resetada com abs(r0084 - r1598) < p3204.
A falha somente aparece após expirar o tempo no retardo p3206.

Correção: - Verificar a parametrização (p3204, p3205).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.
- Verificar o controle de fluxo (p1592, p1590, p1597).
- Verificar o controle quanto a oscilações e tomar as providências de solução (p. ex. otimizar o circuito de controle da rotação, parametrizar um filtro bandstop).

207918 <Local>Operação de encoder nominal trifásico selecionada/ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Somente para motores síncronos de ímã externo (p0300 = 5):
O atual modo de operação de controle/retorno é o controle I/f (malha aberta) com corrente fixa (p1300 = 18).
A indicação da rotação é realizada através do canal de setpoint, a indicação de corrente através da corrente mínima (p1620).
Deve-se prestar atenção para que a dinâmica de controle neste modo de operação não seja muito restrita. Por isso que deverão ser ajustados tempos de aceleração maiores para a rotação nominal do que os para a operação normal.
Veja também: p1620

Correção: Selecionar outro modo de operação de controle de alimentação/retorno.
Veja também: p1300

207920 <Local>Acionamento: Torque/velocidade muito baixo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O torque desvia da característica que envolve torque/velocidade (muito baixa).
Veja também: p2181

Correção: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207921 <Local>Acionamento: Torque/velocidade muito alta.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O torque desvia da característica que envolve torque/velocidade (muito alta).
Correção: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207922 <Local>Acionamento: Toque/velocidade fora de tolerância.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O torque difere da envoltória de torque/velocidade.
Correção: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207923 <Local>Acionamento: Torque/velocidade muito baixo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O torque desvia da característica que envolve torque/velocidade (muito baixa).
Correção: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207924 <Local>Acionamento: Torque/velocidade muito alta.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O torque desvia da característica que envolve torque/velocidade (muito alta).
Correção: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207925 <Local>Acionamento: Toque/velocidade fora de tolerância.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O torque difere da envoltória de torque/velocidade.
Correção: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207926 <Local>Acionamento: Parâmetro de envoltória inválido

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foram definidos valores de parâmetro inválidos para a envoltória da monitoração de carga.
Existem as seguintes regras para os limites de rotação:
p2182 < p2183 < p2184
Existem as seguintes regras para os limites de torque:
p2185 > p2186
p2187 > p2188
p2189 > p2190
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de parâmetro com valor inválido.
Correção: Ajustar os parâmetros para a monitoração de carga conforme as regras válidas ou desative o monitoramento de carga (p2181 = 0, p2193 = 0).

207927 <Local>Frenagem a corrente contínua ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O motor é desacelerado com corrente contínua. O freio a corrente contínua está ativo.
1)
Uma mensagem com a reação DCBRK está ativa. O motor é desacelerado com a corrente DC de frenagem dada no p1232 pelo período definido no p1233. Se ficar abaixo do limite inferior de parada p1226, o processo de frenagem será cancelado antecipadamente.
2)
A frenagem a corrente contínua foi ativada na entrada de binector p1230 com a frenagem a corrente contínua configurada (p1230 = 4). A corrente de frenagem p1232 permanece ativa até esta entrada de binector estar inativa.
Correção: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente depois de executada a frenagem a corrente contínua.

207928 <Local>Proteção de tensão interna iniciada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O sinal do Motor Module que o motor está curto- circuitado através de semicondutores de potência (r1239.5 = 1). Os pulsos não podem ser habilitados. A proteçãode tensão interna é selecionada (p1231 = 3).
Correção: Se o Motor Module suporta proteção de tensão independente (r0192.10 = 1), então o Motor Module decide automaticamente - usar a tensão do DC link - como se o curto-circuito induzido precisaria ser ativado.
O curto-circuito induzido está ativado e resposta OFF2 é iniciada se a tensão DC link excede 800V. Se a tensão DC link cai abaixo de 450 V, então o curto-circuito induzido é desarmado.
Se o motor ainda esta em uma faixa de velocidade crítica, o curto-circuito induzido é reativado uma vez que a tensão DC link exceder o limite de 800 V.
Se a proteção de tensão interna autônoma (independente) está ativada (r1239.5 = 1) e a resposta da linha de alimentação (450 V < tensão DC link < 800 V), o curto-circuito induzido é desarmado após 3 minutos.

207930 <Local>Acionamento: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The Control Unit has detected a brake control error.
Fault value (r0949, interpret decimal):
10, 11: Fault in "open holding brake" operation.
- No brake connected or wire breakage (check whether brake releases for p1278 = 1).
- Ground fault in brake cable.
20: Fault in "brake open" state.
- Short-circuit in brake winding.
30, 31: Fault in "close holding brake" operation.
- No brake connected or wire breakage (check whether brake releases for p1278 = 1).
- Short-circuit in brake winding.
40: Fault in "brake closed" state.
50: Fault in the brake control circuit of the Control Unit or communication fault between Control Unit and Motor Module (brake control diagnostics).
80: When using the Safe Brake Adaptor (SBA), a fault has occurred in the brake control of the Control Unit.
90: Brake released for service purposes (X4).
Note:
The following causes may apply to fault values:
- motor cable is not shielded correctly.
- defect in control circuit of the Motor Module.
Veja também: p1278
Correção: - check the motor holding brake connection.
- for a parallel connection, check the setting of the power unit data set to control the holding brake (p7015).
- check the function of the motor holding brake.
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
- check that the electrical cabinet design and cable routing are in compliance with EMC regulations (e.g. shield of the motor cable and brake conductors are connected with the shield connecting plate and the motor connectors are tightly screwed to the housing).
- replace the Motor Module involved.
Operation with Safe Brake Module:
- check the Safe Brake Modules connection.
- replace the Safe Brake Module.
Operation with Safe Brake Module (SBA):
- check the SBA connection and if required, replace the SBA.
Veja também: p1215, p1278

207931 <Local>O freio não abre

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Este alarme é emitido para o r1229.4 = 1.
Veja também: p1216, r1229
Correção: - Verificar a funcionalidade do freio de retenção do motor.
- Verificar o sinal de resposta (p1223).

207932 <Local>O freio não fecha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Este alarme é emitido com o r1229.5 = 1.
Com o r1229.5 = 1 o OFF1 / OFF3 será omitido para evitar uma aceleração do acionamento por uma carga puxada, onde o OFF2 permanece ativo.
Veja também: p1217, r1229
Correção: - Verificar a funcionalidade do freio de retenção do motor.
- Verificar o sinal de resposta (p1222).

207934 <Local>Acionamento: S120 Combi configuração de motor travado.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A connected motor holding brake has been detected with an S120 Combi. However, this brake has not been assigned to just one Combi feed drive and, therefore, brake control is not configured (correctly). It is also not permitted to assign the brake to the spindle.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: No motor holding brake is assigned (p1215 = 0 or 3 on all S120 Combi feed drives).
1: More than one motor holding brake has been assigned (p1215 = 1 or 2 on more than one S120 Combi feed drive) - or there is more than one DRIVE-CLiQ motor with motor holding brake.
2: Brake was accidentally assigned to the spindle (p1215 = 1); this is not permitted.
3: An attempt was made to enable the function "Safe brake control" (SBC, p9602 = p9802 = 1) for the spindle. This is not permitted.
Correção: Verificar se o freio de retenção do motor foi atribuído como único em um acionamento de avanço S120 Combi (p1215 = 1 ou 2) e não atribuído ao fuso.
O erro somente será desfeito se o freio de retenção do motor for atribuído como único em um dos acionamentos de avanço S120 Combi e não ao fuso (p1215 = 1 ou 2 neste um acionamento). Neste momento o freio de retenção do motor é comandado por este acionamento.
Veja também: p1215

207935 <Local>Drive: Incorrect motor holding brake configuration

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An incorrect motor holding brake configuration was detected.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0:
A motor holding brake was detected where the brake control has not been configured (p1215 = 0).
The brake control configuration was set to "motor holding brake the same as sequence control" (p1215 = 1) (only when commissioning for the first time).
For a chassis unit with Safe Brake Adapter (SBA), the interconnection p9621 = r9872.3 was established (only when commissioning for the first time).
For a parallel connection, the power unit was set in p7015, to which the motor holding brake is connected (only when commissioning for the first time).
1:
A motor holding brake was detected where the brake control has not been configured (p1215 = 0).
The brake control configuration was left at "No motor holding brake available" (p1215 = 0).
11:
The identification had detected more than one motor holding brake for a parallel connection.
12:
For the parallel connection, in p0121 there is no valid component number for the power unit data set that is set in p7015.

13:
With the "Safe brake control" (SBC) function activated, an attempt was made to change the value in p7015.
14:
For a parallel connection, the power units set in p7015 cannot be addressed.

Correção: For fault value = 0:
- No remedy required.
For fault value = 1:
- If required change the motor holding brake configuration (p1215 = 1, 2).
- If this fault value unexpectedly occurs, then the motor connections should be checked in order to rule out that they have been interchanged.
For fault value = 11:
For a parallel connection, only connect one motor holding brake.
For fault value = 12:
Check the setting of the power unit data set for a parallel connection (p7015).
For fault value = 13:
Before changing p7015, deactivate the "Safe brake control" function (SBC) (p9602).
For fault value = 14:
Check whether the power unit supports the brake control for a parallel connection (r9771.14).
Check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the power unit involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
Veja também: p1215

207937 <Local>Acionamento: Desvio de rotação do modelo de motor com a rotação externa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor da diferença de rotações de ambos valores reais (r2169, r1443) excede o limite de tolerância (p3236) muito além do que o permitido (p3238).
Possíveis causas:
- A interligação e normalização dos sinais de encoder externos estão incorretas (p1440, p2000).
- O encoder rotativo para sinal de encoder externo está com defeito.
- A polaridade ou a amplificação do sinal de encoder está incorreta.
- A constante de tempo de filtragem para rotação modelo do monitoramento é muito grande (p2157).
- A constante de tempo de filtragem dos valores limite do monitoramento é muito pequena (p3236, p3238).
Veja também: p2149

Correção:
- Certificar-se de que a rotação externa esteja de acordo com a rotação do motor (p1440, r1443).
- Verificar a polaridade da rotação externa (r1443).
- Verificar a interligação da entrada do conector e a normalização do sinal (p1440, p2000).

207940 <Local>Sync-line-drive: Synchronizing error

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Após a sincronização realizada com sucesso, a diferença de fases (r3808) é maior que o valor limite do sincronismo de fases (p3813).
Reação OFF1 ou OFF3, durante controle malha fechada de fases ativa (r3819.6 = 1) ou sincronismo alcançado (r3819.2 = 1).
Habilitação retomada (p3802 = 0), durante controle malha fechda de fases ativa (r3819.6 = 1).

Correção: Aumentar o valor limite de sincronização de fases (p3813) para o drive sincronizador de rede conforme necessidade.
Finalizar o processo de sincronização antes de OFF1 ou OFF3 (r03819.0 = 0).
Antes da retomada da liberação (p3802 = 0) alcançar a sincronização (r3819.2 = 1).
Veja também: p3813

207941 <Local>Drive sincronizador de rede: Freqüência de destino inadmissível

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A freqüência de destino está fora da faixa de valores permitida.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
1084: Freqüência de destino maior que o limite de rotação positivo, f_sync > f_max (r1084).
1087: Freqüência de destino menor que o limite de rotação negativo, f_sync < f_min (r1087).
Correção: Completar as condições para a freqüência de destino no drive sincronizador de rede.
Veja também: r1084, r1087

207942 <Local>Drive sincronizador de rede: Freqüência nominal muito diferente da freqüência de destino

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A freqüência nominal é muito diferente da freqüência de destino (f_nom <> f_dest). O desvio tolerado é ajustado no p3806.
Correção: O alarme desaparece automaticamente depois de ser alcançada a diferença tolerada entre freqüências nominal e de destino (p3806).
Veja também: p3806

207943 <Local>Drive sincronizador de rede: Sincronização não permitida

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A sincronização não está permitida.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1300: O tipo de controle (p1300) não foi ajustado para controle de rotação sem encoder ou característica U/f.
1910: Identificação de dados do motor ativada.
1960: Otimização do controlador de rotações ativada.
1990: Ajuste do encoder ativado.
3801: Voltage Sensing Module (VSM) não encontrado.
3845: Gravação de característica de atrito ativada.
Correção: Fulfill the conditions for the line-drive synchronization.
Re alarm value = 1300:
Set the control mode (p1300) to encoderless closed-loop speed control (p1300 = 20) or U/f characteristic (p1300 = 0 ... 19).
Re alarm value = 1910:
Exit the motor data identification routine (p1910).
Re alarm value = 1960:
Exit the speed controller optimization routine (p1960).
Re alarm value = 1990:
Exit the encoder adjustment (p1990).
Re alarm value = 3801:
Connect the Voltage Sensing Module (VSM), assign it to the synchronizing drive (see p9910, p0151) and enter the drive object number of the synchronizing drive in p3801. When connecting the VSM to a neighboring drive object, ensure that the same current controller clock cycle p0115[0] exists as the one in the synchronizing drive.
Re alarm value = 3845:
Exit the friction characteristic record (p3845).

207950 <Local>drive: Parâmetro incorreto de motor

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: - the motor parameters were incorrectly entered while commissioning (e.g. p0300 = 0, no motor)
- The braking resistor (p6811) has still not been parameterized - commissioning cannot be completed.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number involved.
The following motor parameters can be incorrect for fault value 307:
p0304, p0305, p0307, p0308, p0309
Veja também: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323
Correção: Comparar os dados de motor com as informações na plaqueta de identificação e corrigir se necessário.
Veja também: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323

207955 <Local>Acionamento: O motor foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The code number of the actual motor with DRIVE-CLiQ does not match the saved number.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of the incorrect parameter.
Veja também: p0301, r0302
Correção: Conectar o motor original, ligar novamente a Control Unit (POWER ON) e sair da colocação rápida em funcionamento definindo p0010 = 0.
Ou definir p0300 = 10000 (carregamento dos parâmetros do motor com DRIVE-CLiQ) e realizar novamente a colocação em funcionamento.
A colocação rápida em funcionamento (p0010 = 1) é abandonada automaticamente com p3900 > 0.
Se a colocação rápida em funcionamento for abandonada com a definição p0010 = 0, então não será executado nenhum cálculo automático do controlador (p0340 = 1).

207956 <Local>Acionamento: Código de motor incompatível com os motores da lista

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The motor code of the connected motor with DRIVE-CLiQ does not match the possible list motor types (see selection in p0300).
The connected motor with DRIVE-CLiQ might not be supported by this firmware version.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Motor code of the connected motor with DRIVE-CLiQ.
Note:
The first three digits of the motor code generally correspond to the list motor type.
Correção: Usar um motor com DRIVE-CLiQ e código de motor adequado.

207960 <Local>Acionamento: Característica de atrito incorreta

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A característica de atrito está incorreta.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1538:
O torque de atrito é maior que o máximo do limite de torque superior ativo (p1538) e zero. Por isso que a saída das características de atrito (r3841) é limitada a este valor.
1539:
O torque de atrito é menor que o mínimo do limite de torque inferior ativo (p1539) e zero. Por isso que a saída das características de atrito (r3841) é limitada a este valor.
3820 ... 3829:
Número de parâmetro incorreto. As rotações definidas nos parâmetros para a característica de atrito não corresponderem à seguinte condição:
0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 ou p1082, se p0322 = 0
Por isso que a saída de característica de atrito (r3841) é passada para zero.
3830 ... 3839:
Número de parâmetro incorreto. Os torques definidos nos parâmetros para a característica de atrito não corresponderem à seguinte condição:
0 <= p3830, p3831 ... p3839 <= p0333
Por isso que a saída de característica de atrito (r3841) é passada para zero.
Veja também: r3840
Correção: Atender as condições para a característica de atrito.
Para valor de advertência = 1538:
Verificar os limites de torque superiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de advertência = 1539:
Verificar os limites de torque inferiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de advertência = 3820 ... 3839:
Atender as condições para o ajuste dos parâmetros da característica de atrito.
Se os dados do motor (p. ex. a rotação máxima p0322) são alterados na colocação em funcionamento (p0010 = 1, 3), então as limitações tecnológicas e valores limites afetados deverão ser recalculados através da seleção do p0340 = 5.

207961 <Local>Acionamento: Característica de atrito, gravação ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A gravação automática da característica de atrito está ativada.
Com o próximo comando de ligação é executada a gravação.
Correção: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de totalmente concluída a gravação da característica de atrito ou com a desativação da gravação (p3845 = 0).

207963 <Local>Acionamento: Característica de atrito, gravação cancelada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The conditions to record the friction characteristic are not fulfilled.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0046: Missing enable signals (r0046).
1082: The highest speed value to be approached (p3829) is greater than the maximum speed (p1082).

1084: The highest speed value to be approached (p3829) is greater than the maximum speed (r1084, p1083, p1085).
1087: The highest speed value to be approached (p3829) is greater than the maximum speed (r1087, p1086, p1088).
1110: Friction characteristic record, negative direction selected (p3845) and negative direction inhibited (p1110).
1111: Friction characteristic record, positive direction selected (p3845) and positive direction inhibited (p1111).
1198: Friction characteristic record selected (p3845 > 0) and negative (p1110) and positive directions (p1111) inhibited (r1198).
1300: The control mode (p1300) has not been set to closed-loop speed control.
1755: For encoderless closed-loop control (p1300 = 20), the lowest speed value to be approached (p3820) is less than or equal to the changeover speed, open-loop controlled operation (p1755).
1910: Motor data identification activated.
1960: Speed controller optimization activated.
3820 ... 3829: Speed (p382x) cannot be approached.
3840: Friction characteristic incorrect.
3845: Friction characteristic record de-selected.

Correção: Preencher as condições de gravação da característica de atrito.
Para o valor de falha = 0046:
- Estabelecer as habilitações que faltam.
Para o valor de falha = 1082, 1084, 1087:
- Selecionar o maior valor de rotação (p3829) a ser executado menor ou igual à rotação máxima (p1082, r1084, r1087).
- Recalcular os pontos de apoio de rotação da característica de atrito (p0340 = 5).
Para o valor de falha = 1110:
- Selecionar o sentido positivo para gravação da característica de atrito (p3845).
Para o valor de falha = 1111:
- Selecionar o sentido negativo para gravação da característica de atrito (p3845).
Para o valor de falha = 1198:
- Habilitar o sentido permitido (p1110, p1111, r1198).
Para o valor de falha = 1300:
- Ajustar o tipo de controle (p1300) para controle de rotação (p1300 = 20, 21).
Para o valor de falha = 1755:
- Para controle de rotação sem encoder (p1300 = 20) selecionar o menor valor de rotação (p3820) a ser executado maior do que a rotação de comutação do modo de controle (p1755).
- Recalcular os pontos de apoio de rotação da característica de atrito (p0340 = 5).
Para o valor de falha = 1910:
- Encerrar a identificação de dados do motor (p1910).
Para o valor de falha = 1960:
- Encerrar a otimização do controlador de rotação (p1960).
Para o valor de falha 3820 ... 3829:
- Verificar a carga na rotação p382x.
- Verificar o sinal de rotação (r0063) quanto a oscilações na rotação p382x. Se necessário, verificar os ajustes do controlador de rotação.
Para o valor de falha = 3840:
- Fazer com que a característica de atrito fique isenta de erros (p3820 ... p3829, p3830 ... p3839, p3840).
Para o valor de falha = 3845:
- Ativar a gravação da característica de atrito (p3845).

207965 <Local>Acionamento: Solicitado salvar

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comutação angular de deslocamento (p0431) foi re- definida e ainda será salva.
Para fazer aceitar um novo valor permanente, deve ser salvo na forma não- volátil (p0971, p0977).
Veja também: p0431, p1990
Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após os dados serem salvos.
Veja também: p0971, p0977

207966 <Local>Acionamento: Verificar o ângulo de comutação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O valor atual de velocidade foi invertida e o respectivo offset angular de comutação é diferente de zero e provavelmente incorreto.
Correção: Verificar o offset angular de comutação quanto a inversão do valor atual e redifiní-lo (p1990 =1).

207967 <Local>Acionamento: Ajuste automático de encoder incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu uma falha durante a ajustagem automática do encoder ou durante a identificação de posição de pólo.
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: Executar POWER ON

207968 <Local>Drive: Medição Lq-Ld incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred during the Lq-Ld measurement.
Fault value (r0949, interpret decimal):
10: Stage 1: The ratio between the measured current and zero current is too low.
12: Stage 1: The maximum current was exceeded.
15: Second harmonic too low.
16: Drive converter too small for the measuring technique.
17: Abort due to pulse inhibit.
Correção: Para o valor de falha = 10:
Verificar se o motor está conectado corretamente.
Substituir o módulo de potência afetado.
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 12:
Verificar se o os dados do motor foram especificados corretamente.
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 16:
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 17:
Repetir o procedimento.

207969 <Local>Acionamento: Identificação da posição polar incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A fault has occurred during the pole position identification routine.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Current controller limited
2: Motor shaft locked.
4: Encoder speed signal not plausible.
10: Stage 1: The ratio between the measured current and zero current is too low.
11: Stage 2: The ratio between the measured current and zero current is too low.
12: Stage 1: The maximum current was exceeded.
13: Stage 2: The maximum current was exceeded.
14: Current difference to determine the +d axis too low.
15: Second harmonic too low.
16: Drive converter too small for the measuring technique.
17: Abort due to pulse inhibit.
18: First harmonic too low.
20: Pole position identification requested with the motor shaft rotating and activated "flying restart" function.

Correção: For fault value = 1:
Check whether the motor is correctly connected.
Check whether motor data have been correctly entered.
Replace the Motor Module involved.
For fault value = 2:
Open the motor holding brake (p1215 = 2) and bring the motor into a no-load condition.
For fault value = 4:
Check whether the encoder pulse number (p0408) and gearbox factor (p0432, p0433) are correct.
Check whether the motor pole pair number is correct (p0314).
For fault value = 10:
When selecting p1980 = 4: Increase the value for p0325.
When selecting p1980 = 1: Increase the value for p0329.
Check whether the motor is correctly connected.
Replace the Motor Module involved.
For fault value = 11:
Increase the value for p0329.
Check whether the motor is correctly connected.
Replace the Motor Module involved.
For fault value = 12:
When selecting p1980 = 4: Reduce the value for p0325.
When selecting p1980 = 1: Reduce the value for p0329.
Check whether motor data have been correctly entered.
For fault value = 13:
Reduce the value for p0329.
Check whether motor data have been correctly entered.
For fault value = 14:
Increase the value for p0329.
Motor not sufficiently anisotropic, change the technique (p1980 = 1 or 10).
For fault value = 15:
Increase the value for p0325.
Motor not sufficiently anisotropic, change the technique (p1980 = 1 or 10).
For fault value = 16:
De-activate technique (p1982).
For fault value = 17:
Repeat technique.
For fault value = 18:
Increase the value for p0329.
Saturation not sufficient, change the technique (p1980 = 10).
For fault value = 20:
Before carrying out a pole position identification routine ensure that the motor shaft is absolutely stationary (zero speed).

207970 <Local>Acionamento: Ajuste automático de encoder incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred during the automatic encoder adjustment.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Current controller limited
2: Motor shaft locked.
4: Encoder speed signal not plausible.
5: Deselect U/f (p1300) or deactivate encoder calibration (p1990).
10: Stage 1: The ratio between the measured current and zero current is too low.
11: Stage 2: The ratio between the measured current and zero current is too low.
12: Stage 1: The maximum current was exceeded.
13: Stage 2: The maximum current was exceeded.
14: Current difference to determine the +d axis too low.
15: Second harmonic too low.
16: Drive converter too small for the measuring technique.
17: Abort due to pulse inhibit.
Correção: For fault value = 1:
Check whether the motor is correctly connected.
Check whether motor data have been correctly entered.
Replace the power unit involved.
For fault value = 2:
Open the motor holding brake (p1215 = 2) and bring the motor into a no-load condition.
For fault value = 4:
Check whether the speed actual value inversion is correct (p0410.0).
Check whether the motor is correctly connected.
Check whether the encoder pulse number (p0408) and gearbox factor (p0432, p0433) are correct.
Check whether the motor pole pair number is correct (p0314).
For fault value = 5:
Deselect U/f (p1300) or deactivate encoder calibration (p1990).
For fault value = 10:
Increase the value for p0325.
Check whether the motor is correctly connected.
Replace the power unit involved.
For fault value = 11:
Increase the value for p0329.
Check whether the motor is correctly connected.
Replace the power unit involved.
For fault value = 12:
Reduce the value for p0325.
Check whether motor data have been correctly entered.
For fault value = 13:
Reduce the value for p0329.
Check whether motor data have been correctly entered.
For fault value = 14:
Increase the value for p0329.
For fault value = 15:
Increase the value for p0325.
For fault value = 16:
De-activate technique (p1982).
For fault value = 17:
Repeat technique.

207971 <Local>Acionamento: Determinação de offset angular de comutação ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: A determinação automática da comutação angular de offset (ajuste de encoder) é ativada (p1990 = 1).
A determinação automática é executada no próximo comando power-on.
Para SERVO e falha F07414 presente, aplica-se o seguinte;
A determinação da comutação angular de offset é automaticamente ativada (p1990 = 1), se a técnica de identificação de posição do pólo é ajustada em p1980.
Veja também: p1990

Correção: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de concluída a determinação ou com o ajuste do p1990 = 0.

207971 <Local>Acionamento: Determinação de offset angular de comutação ativada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The automatic determination of the angular commutation offset (encoder adjustment) is activated (p1990 = 1,3).
The automatic determination is carried out at the next power-on command.
Veja também: p1990

Correção: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de concluída a determinação ou com o ajuste do p1990 = 0.

207975 <Local>Drive: Travel to the zero mark - setpoint input expected

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The zero mark must be evaluated in order to adjust the encoder.
It is expected that a speed or torque setpoint is entered.
Veja também: p1990

Correção: Not necessary.
The alarm disappears once the zero mark has been detected.

207976 <Local>Drive: Fine encoder calibration activated

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The alarm indicates the phases of the fine encoder calibration using an alarm value.
Alarm value (interpret decimal):
1: Fine encoder calibration active.
2: Rotating measurement started (set the setpoint speed > 40 % rated motor speed)
3: Rotating measurement lies within the speed and torque range.
4: Rotating measurement successful: pulse inhibit can be initiated to accept the values.
5: Fine encoder calibration is calculated.
10: Speed too low, rotating measurement interrupted.
12: Torque too high, rotating measurement interrupted.
Veja também: p1905

Correção: Re alarm value = 10:
Increase the speed.
Re alarm value = 12:
Bring the drive into a no-load condition.

207980 <Local>Acionamento: Medição rotativa ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A medição rotativa está ativa. Durante a medição rotativa o motor pode ser acelerado até a rotação máxima e com o torque máximo. Somente terão efeito o limite de corrente (p0640) e a rotação máxima (p1082) parametrizados. O comportamento do motor pode ser controlado pelo bloqueio de sentido (p1959.14, p1959.15) e pelo tempo de aceleração/desaceleração (p1958).
Com o próximo comando de ligação é executada a medição rotativa.
Veja também: p1960
Correção: Nenhum necessário.
O aviso some automaticamente depois de ser concluída a medição rotativa ou com o ajuste do p1960 = 0.
Nota:
Se for executado um POWER ON ou uma reinicialização com a identificação de dados do motor selecionada, então a solicitação da identificação de dados do motor será perdida. Uma desejada identificação de dados do motor deverá ser selecionada manualmente após a inicialização.

207980 <Local>Acionamento: Medição rotativa ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A medição rotativa (otimização automática do controlador de velocidade) está ativada.
Com o próximo comando de ligar é executada a medição rotativa.
Veja também: p1960
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente depois de concluída a otimização do controlador de rotações ou com o ajuste do p1900 = 0.

207981 <Local>Acionamento: Faltam liberações para a medição rotativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A medição rotativa não pode ser iniciada devido a falta de liberações.
Correção: - Confirmar as falhas existentes.
- Criar as liberações que faltam.
Veja também: r0002, r0046

207982 <Local>Acionamento: Medição rotativa, teste do encoder

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred during the encoder test.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The speed did not reach a steady-state condition.
2: The speed setpoint was not able to be approached as the minimum limiting is active.

	3: The speed setpoint was not able to be approached as the suppression (skip) bandwidth is active. 4: The speed setpoint was not able to be approached as the maximum limiting is active. 5: The encoder does not supply a signal. 6: Incorrect polarity. 7: Incorrect pulse number. 8: Noise in the encoder signal or speed controller unstable. 9: Voltage Sensing Module (VSM) incorrectly connected.
Correção:	-Para o valor de falha = 1: - Verificar os parâmetros do motor. - Executar a identificação de dados do motor (p1910). - Se necessário, reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %). Para o valor de falha = 2: - Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080). Para o valor de falha = 3: - Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou as fitas de supressão (p1091 ... p1094, p1101). Para o valor de falha = 4: - Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086). Para o valor de falha = 5: - Verificar a conexão do encoder. Em caso de necessidade, substituir o encoder. Para o valor de falha = 6: - Verificar a distribuição da conexão dos cabos do encoder. Adaptar a polaridade (p0410). Para o valor de falha = 7: - Adaptar o número de pulsos (p0408). Para o valor de falha = 8: - Inspecionar a conexão e o cabo do encoder. Provavelmente existe um problema de massa (terra). - Reduzir a dinâmica do controlador de rotação (p1460, p1462 ou p1470, p1472). Para o valor de falha = 9: - Verificar as conexões do Voltage Sensing Module (VSM). Nota: O teste do encoder pode ser desativado pelo p1959.0. Veja também: p1959

207983 <Local>Drive: Medição rotativa, característica de saturação

Valor de mensagem:	%1
Objeto drive:	VECTOR, VECTOR_AC
Reação:	OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento:	IMEDIATAMENTE
Causa:	A fault has occurred while determining the saturation characteristic. Fault value (r0949, interpret decimal): 1: The speed did not reach a steady-state condition. 2: The rotor flux did not reach a steady-state condition. 3: The adaptation circuit did not reach a steady-state condition. 4: The adaptation circuit was not enabled. 5: Field weakening active. 6: The speed setpoint was not able to be approached as the minimum limiting is active. 7: The speed setpoint was not able to be approached as the suppression (skip) bandwidth is active. 8: The speed setpoint was not able to be approached as the maximum limiting is active. 9: Several values of the determined saturation characteristic are not plausible. 10: Saturation characteristic could not be sensibly determined because load torque too high.
Correção:	Para o valor de falha = 1: - O momento de inércia total do acionamento é muito maior que o do motor (p0341, p0342). Desselecionar a medição rotativa (p1960), especificar a relação de inércia p0342, recalcular o controlador de rotações p0340 = 4 e repetir a medição. Para o valor de falha = 1 ... 2: - Aumentar a rotação de medição (p1961) e repetir a medição. Para o valor de falha = 1 ... 4: - Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de identificação). Após a alteração: calcular p0340 = 3. - Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: calcular p0340 = 3.

- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para o valor de falha = 5:
- O valor nominal de rotação (p1961) foi selecionado muito alto. Reduzir a rotação.
Para o valor de falha = 6:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou a limitação mínima (p1080).
Para o valor de falha = 7:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou as fitas de omissão (p1091 ... p1094, p1101).
Para o valor de falha = 8:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para o valor de falha = 9, 10:
- A medição foi executada em um ponto de operação onde o torque de carga é muito elevado. Selecione um ponto de operação mais conveniente, ou alterando o valor nominal de rotação (p1961) ou reduzindo o torque de carga. Deve-se impedir incondicionalmente uma variação do torque de carga durante a medição.
Nota:
A identificação da característica de saturação pode ser desativada através do p1959.1.
Veja também: p1959

207984 <Local>Acionamento: Otimização do controlador de rotações, momento de inércia

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred while identifying the moment of inertia.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The speed did not reach a steady-state condition.
2: The speed setpoint was not able to be approached as the minimum limiting is active.
3. The speed setpoint was not able to be approached as the suppression (skip) bandwidth is active.
4. The speed setpoint was not able to be approached as the maximum limiting is active.
5: It is not possible to increase the speed by 10% as the minimum limiting is active.
6: It is not possible to increase the speed by 10% as the suppression (skip) bandwidth is active.
7: It is not possible to increase the speed by 10% as the maximum limiting is active.
8: The torque difference after the speed setpoint step is too low in order to be able to still reliably identify the moment of inertia.
9: Too few data to be able to reliably identify the moment of inertia.
10: After the setpoint step, the speed either changed too little or in the incorrect direction.
11: The identified moment of inertia is not plausible.
Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de características). Após a alteração: Calcular o p0340 = 3.
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: Calcular o p0340 = 3.
- Executar a identificação de dados do motor (p1910).
- Se necessário, reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para o valor de falha = 2, 5:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).
Para o valor de falha = 3, 6:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou as fitas de supressão (p1091 ... p1094, p1101).
Para o valor de falha = 4, 7:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para o valor de falha = 8:
- O momento de inércia total do acionamento é muito maior que o do motor (veja p0341, p0342). Desativar a medição rotativa (p1960), especificar a relação de inércia p0342, recalcular o controlador de rotação p0340 = 4 e repetir a medição.
Para o valor de falha = 9:
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Calcular novamente após a alteração do controlador de rotação (p0340 = 3 ou 4)
Para o valor de falha = 10:
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: Calcular o p0340 = 3.
Nota:
A identificação do momento de inércia pode ser desativada pelo p1959.2.
Veja também: p1959

207985 <Local>Drive: Otimização de controlador de velocidade (teste de oscilação)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred during the vibration test.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The speed did not reach a steady-state condition.
2: The speed setpoint was not able to be approached as the minimum limiting is active.
3: The speed setpoint was not able to be approached as the suppression (skip) bandwidth is active.
4: The speed setpoint was not able to be approached as the maximum limiting is active.
5: Torque limits too low for a torque step.
6: No suitable speed controller setting was found.
Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de identificação). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para o valor de falha = 2:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).
Para o valor de falha = 3:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou suppression (skip) bandwidths (p1091 ... p1094, p1101).
Para o valor de falha = 4:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para o valor de falha = 5:
- Aumentar os limites de torque (p. ex. p1520, p1521).
Para o valor de falha = 6:
- Reduzir o fator dinâmico (p1967).
- Desativar o teste de oscilação (p1959.4 = 0) e repetir a medição rotativa.
Veja também: p1959

207986 <Local>Acionamento: Medição rotativa, gerador de rampa

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: During the rotating measurements, problems with the ramp-function generator occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The positive and negative directions are inhibited.
Correção: Para o valor de falha = 1:
Habilitar o sentido (p1110 ou p1111).

207987 <Local>Drive: Nenhum encoder disponível para medição rotativa

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Nenhum encoder disponível. Uma medição rotativa é executada sem encoder.
Correção: Conectar encoder ou selecionar p1960 = 1, 3.

207988 <Local>Acionamento: Nenhum configuração selecionada para medição rotativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para a configuração da medição rotativa (p1959) não foi selecionada nenhuma função.
Correção: Selecionar pelo menos uma função para a otimização automática do controlador de rotações (p1959).
Veja também: p1959

207989 <Local>Acionamento: Indutância de dispersão na medição rotativa (sentido q)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An error has occurred while measuring the dynamic leakage inductance.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The speed did not reach a steady-state condition.
2: The speed setpoint was not able to be approached as the minimum limiting is active.
3: The speed setpoint was not able to be approached as the suppression (skip) bandwidth is active.
4: The speed setpoint was not able to be approached as the maximum limiting is active.
5: The 100% flux setpoint was not reached.
6: No Lq measurement possible because field weakening is active.
7: Speed actual value exceeds the maximum speed p1082 or 75% of the rated motor speed.
8: Speed actual value is below 2 % of the rated motor speed.
Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor.
- Executar a identificação de dados do motor (p1910).
- Se necessário, reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para o valor de falha = 2:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).
Para o valor de falha = 3:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou as fitas de supressão (p1091 ... p1094, p1101).
Para o valor de falha = 4:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para o valor de falha = 5:
- Manter o setpoint de fluxo p1570 = 100 % e o setpoint de corrente p1610 = 0 % durante a medição Lq.
Para o valor de falha = 6:
- Reduzir a carga regenerativa de modo que o acionamento não alcance o enfraquecimento de campo durante a aceleração.
- Reduzir o p1965 de modo que ocorra a recepção da indutância de dispersão q durante as rotações baixas.
Para o valor de falha = 7:
- Aumentar o p1082, se isso for tecnicamente possível.
- Reduzir o p1965 de modo que ocorra a recepção da indutância de dispersão q durante as rotações baixas.
Para o valor de falha = 8:
- Redução da carga motora de modo que o acionamento não seja desacelerado.
- Aumentar o p1965 de modo que a medição ocorra eventualmente nas rotações altas.
Nota:
A medição da indutância de dispersão q pode ser desativada pelo p1959.5. Se apenas for definido o p1959.5, esta medição somente será executada com a definição do p1960 = 1, 2 e quando o acionamento for ligado.
Veja também: p1959

207990 <Local>Acionamento: identificação de dados do motor com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A fault has occurred during the identification routine.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Current limit value reached.
2: Identified stator resistance lies outside the expected range 0.1 ... 100% of Zn.
3: Identified rotor resistance lies outside the expected range 0.1 ... 100% of Zn.
4: Identified stator reactance lies outside the expected range 50 ... 500 % of Zn.
5: Identified magnetizing reactance lies outside the expected range 50 ... 500 % of Zn.
6: Identified rotor time constant lies outside the expected range 10 ms ... 5 s.
7: Identified total leakage reactance lies outside the expected range 4 ... 50 % of Zn.
8: Identified stator leakage reactance lies outside the expected range 2 ... 50% of Zn.
9: Identified rotor leakage reactance lies outside the expected range 2 ... 50% of Zn.
10: Data set changeover during motor data identification.
11: Motor shaft rotates.
20: Identified threshold voltage of the semiconductor devices lies outside the expected range 0 ... 10 V.
30: Current controller in voltage limiting.
40: At least one identification contains errors. The identified parameters are not saved to prevent inconsistencies.
50: With the selected current controller sampling rate, the pulse frequency cannot be implemented.
Note:
Percentage values are referred to the rated motor impedance:
Zn = Vmot.nom / sqrt(3) / Imot,nom
101: Voltage amplitude even at 30% maximum current amplitude is too low to measure the inductance.
102, 104: Voltage limiting while measuring the inductance.
103: Maximum frequency exceeded during the rotating inductance measurement.
110: Motor not finely synchronized before the rotating measurement.
111: The zero mark is not received within 2 revolutions.
112:Fine synchronization is not realized within 8 seconds after the zero mark has been passed.
113: The power, torque or current limit is zero.
115: U/f control is active.
120: Error when evaluating the magnetizing inductance.
125: Cable resistance greater than the total resistance.
126: Series inductance greater than the total leakage inductance.
127: Identified leakage inductance negative.
128: Identified stator resistance negative.
129: Identified rotor resistance negative.
130: Drive data set changeover during the motor data identification routine.
140: The setpoint channel inhibits both directions.
160: Accelerating when determining kT, moment of inertia or reluctance torque too short or the accelerating time is too long.
173: Internal problem.
180: Identification speed (maximum speed, rated speed, 0.9 x p0348) less than p1755.
190: Speed setpoint not equal to zero.
191: An actual speed of zero is not reached.
192: Speed setpoint not reached.
193: Inadmissible motion of the motor when identifying the voltage emulation error.
194: Supplementary torque (r1515) not equal to zero.
195: Closed-loop torque control active.
200, 201: Not possible to identify the voltage emulation error characteristic of the drive converter (p1952, p1953).

Correção: Re fault value = 1 ... 40:
- check whether motor data have been correctly entered in p0300, p0304 ... p0311.
- is there an appropriate relationship between the motor power rating and that of the Motor Module? The ratio of the Motor Module to the rated motor current should not be less than 0.5 and not be greater than 4.
- check configuration (star-delta).
For fault value = 2:
- for parallel circuits, check the motor winding system in p7003. If, for power units connected in parallel, a motor is specified with a single-winding system (p7003 = 0), although a multi-winding system is being used, then a large proportion of the stator resistance is interpreted as feeder cable resistance and entered in p0352.
Re fault value = 4, 7:
- check whether inductances are correctly entered in p0233 and p0353.
- check whether motor has been correctly connected (star-delta).

For fault value = 50:
- reduce the current controller sampling rate.
For fault value = 101:
- increase current limit (p0640) or torque limit (p1520, p1521).
- check current controller gain (p1715).
- reduce current controller sampling time (p0115).
It may be impossible to completely identify the L characteristic, as required current amplitude is too high.
- suppress meas. (p1909, p1959).
Re fault value = 102, 104:
- reduce current limit (p0640).
- check current controller P gain.
- suppress meas. (p1909, p1959).
For fault value = 103:
- increase external moment of inertia (if possible).
- reduce current controller sampling time (p0115).
- suppress meas. (p1909, p1959).
For fault value = 110:
- before rotating measurement, traverse motor over zero mark.
For fault value = 111:
- it is possible that encoder does not have zero mark. Correct setting in p0404.15.
- encoder pulse number was incorrectly entered. Correct setting in p0408.
- if zero mark signal is defective, replace encoder.
For fault value = 112:
- upgrade encoder software.
For fault value = 113:
- check the limits (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), correct the zero values.
For fault value = 115:
- de-select U/f control (p1317 = 0).
For fault value = 120:
- check current controller P gain (p1715) and if required, reduce.
- increase the pulse frequency (p1800).
For fault value = 125:
- reduce cable resistance (p0352).
For fault value = 126:
- reduce series inductance (p0353).
Re fault = 127, 128, 129:
- it is possible that current controller is oscillating. Reduce p1715 before next measurement.
For fault value = 130:
- do not initiate a drive data set changeover during motor ident. routine.
For fault value = 140:
- before the measurement, enable at least one direction (p1110 = 0 or p1111 = 0 or p1959.14 = 1 or p1959.15 = 1).
For fault value = 160:
- extend accelerating time when determining kT, moment of inertia and reluctance torque, e.g. by increasing max. speed (p1082), increasing moment of inertia or reducing max. current (p0640).
- in encoderless operation with load moment of inertia, parameterize the load moment of inertia (p1498).
- reduce the ramp-up time (p1958).
- increase speed controller P-gain (p1460).
- suppress meas. (p1959).
For fault value = 173:
-
For fault value = 180:
- increase max. speed (p1082).
- reduce p1755.
- suppress meas. (p1909, p1959).
For fault value = 190:
- set speed setpoint to zero.
For fault value = 191:
- do not start motor data identification routine while motor is still rotating.
For fault value = 192:
- check closed-loop speed control (motor rotor may be locked or closed-loop speed control is not functioning).
- for p1215 = 1, 3 (brake the same as the sequence control) check the control sense (p0410.0).
- ensure that enable signals are present during measurement.
- remove any pulling loads from motor.

- increase max. current (p0640).
- reduce max. speed (p1082).
- suppress meas. (p1959).
For fault value = 193:
- the motor has moved through more than 5 ° electrical (r0093). Lock motor rotor at one of these pole position angles (r0093): 90 °, 210 ° or 330 ° (+/-5 °) and then start identification.
For fault value = 194:
- switch out all supplementary torques (e.g. CI: p1511).
- for hanging/suspended axes: Lock motor rotor at one of these pole position angles (r0093): 90 °, 210 ° or 330 ° (+/- 1 °) and then start identification.
For fault value = 195:
- de-select closed-loop torque control (p1300 = 21 or 20, or set the signal source in p1501 to a 0 signal).
Re fault value = 200, 201:
- set pulse frequency to 0.5 x current controller frequency (e.g. 4 kHz for a current controller clock cycle of 125 us).
- reduce cable length between Motor Module and motor.
- read-out measured values (r1950, r1951) and therefore determine suitable values for p1952, p1953 according to your own estimation.

207990 <Local>Acionamento: identificação de dados do motor com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A fault has occurred during the identification routine.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Current limit value reached.
2: Identified stator resistance lies outside the expected range 0.1 ... 100% of Zn.
3: Identified rotor resistance lies outside the expected range 0.1 ... 100% of Zn. Separately excited synchronous motors: damping resistance outside 1.0 ...15 % of Zn.
4: Identified stator reactance lies outside the expected range 50 ... 900 % of Zn. Separately excited synchronous motors: stator reactance outside 20 ...500 % of Zn.
5: Identified magnetizing reactance lies outside the expected range 50 ... 900 % of Zn. Separately excited synchronous motors: magnetizing reactance outside 20 ...500 % of Zn.
6: Identified rotor time constant lies outside the expected range 10 ms ... 5 s. Separately-excited synchronous motors: damping time constant outside of 5 ms ... 1 s.
7: Identified total leakage reactance lies outside the expected range 4 ... 100 % of Zn.
8: Identified stator leakage reactance lies outside the expected range 2 ... 50% of Zn. Separately excited synchronous motors: stator leakage reactance outside 2 ...40 % of Zn.
9: Identified rotor leakage reactance lies outside the expected range 2 ... 50% of Zn. Separately excited synchronous motors: damping leakage reactance outside 1.5 ...20 % of Zn.
10: Motor has been incorrectly connected.
11: Motor shaft rotates.
12: Ground fault detected.
20: Identified threshold voltage of the semiconductor devices lies outside the expected range 0 ... 10 V.
30: Current controller in voltage limiting.
40: At least one identification contains errors. The identified parameters are not saved to prevent inconsistencies.
50: The selected sampling time is too low for the motor identification (p0115[0]).
Note:
Percentage values are referred to the rated motor impedance:
Zn = Vmot.nom / sqrt(3) / Imot,nom

Correção: Re fault value = 1 ... 40:
- check whether motor data have been correctly entered in p0300, p0304 ... p0311.
- is there an appropriate relationship between the motor power rating and that of the Motor Module? The ratio of the Motor Module to the rated motor current should not be less than 0.5 and not be greater than 4.
- check configuration (star-delta).
Re fault value = 11 in addition:
- Deactivate oscillation monitoring (p1909.7 = 1).

For fault value = 2:
- for parallel circuits, check the motor winding system in p7003. If, for power units connected in parallel, a motor is specified with a single-winding system (p7003 = 0), although a multi-winding system is being used, then a large proportion of the stator resistance is interpreted as feeder cable resistance and entered in p0352.
Re fault value = 4, 7:
- check whether inductances are correctly set in p0233 and p0353.
- check whether motor has been correctly connected (star-delta).
- Set p1909.0 = 1.
For fault value = 12:
- check the power cable connections.
- check the motor.
- check the CT.
For fault value = 50:
- Perform a motor data identification with a higher sampling time, and after this, change to the required higher sampling time (p0115[0]).

207991 <Local>Acionamento: Identificação de dados do motor ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The motor data identification routine is activated.
The motor data identification routine is carried out at the next power-on command.
Veja também: p1910, p1960
Correção: Nenhum necessário.
O alarme automaticamente desaparecerá após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido completada com sucesso ou com a parametrização dos p1910 = 0 ou p1960 = 0.
Se o POWER ON ou uma reinicialização é realizada com dados de identificação do motor selecionado, os dados do motor solicitados serão perdidos. Se os dados de identificação do motor são necessários, ele terá de ser novamente selecionado manualmente após inicialização.

207991 <Local>Acionamento: Identificação de dados do motor ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The motor data identification routine is activated.
The motor data identification routine is carried out at the next power-on command.
If rotating measurement is selected (see p1900, p1960), it will not be possible to save the parameter assignment. Once motor data identification has been completed or de-activated, the option to save the parameter assignment will be made available again.
Veja também: p1910
Correção: Nenhum necessário.
O alarme automaticamente desaparecerá após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido completada com sucesso ou com a parametrização de p1900 = 0

207993 <Local>Acionamento: Sentido de campo magnético rotativo ou inversão de valor real do encoder está incorreta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O sentido de campo magnético rotativo ou o valor de encoder real possui um sinal incorreto. A inversão do valor real (p0410) foi automaticamente alterada pela identificação de dados do motor para corrigir o sentido de controle. Isto pode causar uma alteração no sentido de giro.
Nota:
Para cancelar esta falha deve-se confirmar primeiro o sentido de giro correto com p1910 = -2.
Correção: Verificar o sentido de giro (se disponível, também para o controlador de posição).
Com o sentido de giro correto aplica-se o seguinte:
Não é necessária mais nenhuma providência (exceto definir o p1910 = -2 e confirmar a falha).
Com o sentido de giro incorreto aplica-se o seguinte:
Para se alterar o sentido de giro duas fases deverão ser invertidas e a identificação do motor deverá ser repetida.

207994 <Local>Acionamento: Identificação de dados do motor não realizada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The "vector control" mode has been selected and a motor data identification has still not been performed.
The alarm is initiated when changing the drive data set (see r0051) in the following cases:
- vector control is parameterized in the actual drive data set (p1300 >= 20).
and
- motor data identification has still not been performed in the actual drive data set (see r3925).
Note:
For SINAMICS G120, a check is made and an alarm is output also when exiting commissioning and when the system powers up.
Correção: - Perform motor data identification (see p1900).
- If required, parameterize "U/f control" (p1300 < 20).
- switch over to a drive data set, in which the conditions do not apply.

207995 <Local>Acionamento: Identificação de posição polar falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The pole position identification routine was unsuccessful.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: No current is established.
2: The starting current is not zero.
3: The selected max. distance was exceeded (p1981).
4x: The measuring signal does not permit a clear evaluation.
5: The max. current was exceeded during the measurement.
6: The current measurement must be re-calibrated.
7x: The Sensor Module does not support the pole position identification routine.
8: The pole position identification routine current required is greater than the max. current.
9: The set pole position identification routine current is zero.
10: Data set changeover during the pole position identification.
11: The encoder adjustment to determine the commutation angle is active (p1990 = 1) and the encoder without zero mark is not finely synchronized or does not have any valid data.
100: Motion-based pole position identification, 1st and 2nd measurement different. Motor blocked or current (p1993) too low.
101: Motion-based position position identification, insufficient motion, motor blocked or current (p1993) too low.
102: Motion-based pole position identification, brake is being used and is closed. The motion-based position position identification in conjunction with the brake is not permitted.

103: Motion-based pole position identification without encoder.
104: Motion-based pole position identification, speed actual value not zero after stabilizing time.
200: Elasticity-based pole position identification, internal error in the arctan calculation (0/0).
201: Elasticity-based pole position identification, too few measuring points that can be evaluated.
202: Elasticity-based pole position identification, outliers in the measurement series.
203: Elasticity-based pole position identification, maximum rotation without current.
204: Elasticity-based pole position identification, no positive edge found.
205: Elasticity-based pole position identification, the result of the Fourier transformation differs by more than 480 ° electrical / p3093 from the rough estimate.
206: Elasticity-based pole position identification, plausibility test unsuccessful.
207: Elasticity-based pole position identification, no negative measured value found.
It is possible that all measured values are identical. The expected deflection was not able to be reached, either because the expectation is too high or not enough current was able to be established.
208: Elasticity-based pole position identification, measuring current is 0.
209: Elasticity-based pole position identification, the selected max. distance was exceeded (p3095).
210: Elasticity-based pole position identification without encoder.
250 ... 260:
Elasticity-based pole position identification, more than 3 attempts have been made and fault value 200 ... 210 output.
Example:
Fault value= 253 --> more than 3 attempts have been made and fault value 203 output.

Correção:

Para o valor de falha = 1:
- Verificar a conexão do motor e a tensão DC-Link.
- Ajustar valores coerentes e diferentes de zero nos seguintes parâmetros (p0325, p0329).

Para o valor de falha = 1, 2:
- Para uma elevada carga de tempo de processamento (p. ex. 6 acionamentos com Safety Integrated) ajustar o tempo morto de processamento do controlador de corrente para Transfers tardios (p0117 = 3).

Para o valor de falha = 3:
- Aumentar o curso máximo (p1981).
- Reduzir as correntes para a identificação de posição de pólo (p0325, p0329).
- Parar o motor para a execução da identificação de posição de pólo.

Para o valor de falha = 5:
- Reduzir as correntes para a identificação de posição de pólo (p0325, p0329).

Para o valor de falha = 6:
- Deixar que o Motor Module seja novamente calibrado.

Para o valor de falha = 8:
- Reduzir as correntes para a identificação de posição de pólo (p0329, p0325, p1993).
- O módulo de potência não pode conduzir a corrente necessária para a identificação de posição de pólo (p0209 < p0329, p0325, p1993), substituir o módulo de potência por um de corrente máxima maior.

Para o valor de falha = 9:
- Definir um valor diferente de zero para a corrente da identificação de posição de pólo (p0329, p0325, p1993).

Para o valor de falha = 10:
- Não iniciar nenhuma comutação de grupos de dados durante a identificação de posição de pólo.

Para o valor de falha = 11:
- Nos encoders incrementais sem comutação com marca zero (p0404.15 = 0) não faz nenhum sentido ajustar o encoder para determinação do ângulo de comutação (p1990 = 1). Neste caso a função deverá ser desativada novamente (p1990 = 0) ou selecionada a comutação com marca zero para um encoder com marca zero adequada (p0404.15 = 1).
- Para encoders absolutos somente executar o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (p1990 = 1) se o encoder fornecer uma informação de comutação e estiver com sincronização fina (p1992.8 = 1 e p1992.10 = 1). O encoder possivelmente está estacionado, desativado (p0145), não está pronto para operar ou então acusa uma falha.
- Desativar o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (definir p1990 = 0).

Para o valor de falha = 40 ... 49:
- Aumentar as correntes para a identificação de posição de pólo (p0325, p0329).
- Parar o motor para a execução da identificação de posição de pólo.
- Selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (p1980).
- Utilizar outro motor ou encoder absoluto ou outros sensores Hall.

Para o valor de falha = 70 ... 79:
- Atualizar o software no Sensor Module.

Para o valor de falha = 100, 101:
- Verificar e garantir o movimento livre do motor.
- Aumentar a corrente para a identificação de posição de pólo (p1993) baseada no movimento.

Para o valor de falha = 102:
- Se o motor for operado com freio: Selecionar outro procedimento de identificação de posição de pólo (p1980).
- Se o motor pode ser operado sem freio: Abrir o freio (p1215 = 2).
Para o valor de falha = 103:
- A identificação de posição de pólo baseada no movimento somente pode ser executada com encoder. Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (p1980).
Para o valor de falha = 104:
- Aumentar o tempo de filtragem da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1997).
- Aumentar o tempo de subida do pulso da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1994).
- Verificar a amplificação da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1995).
- Verificar o tempo de ação integral da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1996).
- Para encoder de motor com pista A/B retangular (p0404.3 = 1) e medição de tempo dos flancos (p0430.20 = 0) deve-se desativar o tempo de ação integral (p1996 = 0).
Para o valor de falha = 200:
- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
Para o valor de falha = 201:
- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Reduzir o p3094.
Para o valor de falha = 202:
- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Ocorreu uma falha durante a identificação. Repetir a medição.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.
Para o valor de falha = 203:
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.
- Verificar a corrente medida (p3096).
- Aumentar o p3094.
Para o valor de falha = 204:
- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
Para o valor de falha = 205:
- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
Para o valor de falha = 206:
- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Ocorreu uma falha durante a identificação. Repetir a medição.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.
Para o valor de falha = 207:
- Reduzir a deflexão esperada (p3094).
- Aumentar a corrente medida (p3096).
Para o valor de falha = 208:
- Ajustar a corrente medida (p3096).
Para o valor de falha = 209:
- Verificar a parametrização do p3095.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.
Para o valor de falha = 210:
- A identificação de posição de pólo baseada na elasticidade somente pode ser executada com encoder. Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (p1980).
Para o valor de falha = 250 ... 260:
- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096, p1980).

207996 <Local>Acionamento: Identificação de posição polar não ocorreu

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: ENCODER (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a operação foi executada uma mudança de modos de operação que requer uma identificação de posição polar que não pode ser feita neste estado.
- O acionamento foi comutado do modo sem encoder flutuante para o modo com encoder, sem que antes fosse executada uma identificação de posição polar para o encoder. O p1404 está em um valor entre zero e a rotação máxima e foram habilitados os pulsos na faixa de rotação acima do p1404, sem que antes fosse executada uma identificação de posição polar no modo com encoder.

- Durante a operação foi executada uma comutação EDS em um encoder onde uma identificação de posição polar é desnecessária. Porém, esta ainda não foi executada (p1982 = 1 ou 2 e p1992.7 = 0).

Correção: - Para a comutação flutuante entre o modo com ou sem encoder com identificação de posição polar após POWER ON ou colocação em funcionamento (p0010 diferente de zero), habilitar os pulsos uma vez com rotação zero. Com isso é executada a identificação de posição polar e o resultado estará disponível para o modo.
- Executar a comutação EDS com desabilitação de pulsos ou executar uma identificação de posição polar antes da comutação com este bloco de dados.

207998 <Local>Acionamento: Identificação de dados de motor ativada em outro acionamento

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The motor data identification is activated on the drive object specified in the fault value and interlocks the other drive objects so they cannot be powered up.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Drive object with the active motor data identification.
Veja também: p1910, p1960

Correção: - Aguardar a execução completa da identificação de dados de motor do drive object mencionado no valor de falha.
- Desselecionar a identificação de dados de motor no drive object mencionado no valor de falha (p1910 = 0 ou p1960 = 0).

207999 <Local>Acionamento: A identificação de dados de motor não pode ser ativada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Closed-loop control is enabled on a SERVO drive object type. To select motor data identification, pulses must be suppressed for all SERVO drive objects.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Drive object with enabled closed-loop control.

Correção: Retirar a habilitação de pulsos de todos acionamentos e reativar a identificação de dados de motor.

208000 <Local>TB: Tensão de alimentação +/-15 V incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Terminal Board 30 detects an incorrect internal power supply voltage.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Error when testing the monitoring circuit.
1: Fault in normal operation.

Correção: - Substituir Terminal Board 30.
- Trocar a Control Unit.

208010 <Local>TB: Conversor analógico-digital

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O conversor análogo/digital no Terminal Board 30 não tem fornecidos todos os dados convertidos.

Correção: - Verificar a alimentação de tensão.
- Substituir Terminal Board 30.

208500 <Local>COMM BOARD: O tempo de monitoração da configuração expirou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The monitoring time for the configuration has expired.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: The transfer time of the send configuration data has been exceeded.
1: The transfer time of the receive configuration data has been exceeded.

Correção: Check communications link.

208501 <Local>COMM BOARD: Setpoint timeout

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Vector: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The reception of setpoints from the COMM BOARD has been interrupted.
- bus connection interrupted.
- controller switched off.
- controller set into the STOP state.
- COMM BOARD defective.
Veja também: p8840

Correção: - Garantir a conexão de Bus e passar o Controller para o estado RUN.
- Se a falha persistir, controlar o tempo de monitoramento configurado.
Veja também: p8840

208502 <Local>COMM BOARD: Monitoring time sign-of-life expired

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The monitoring time for the sign-of-life counter has expired.
The connection to the COMM BOARD was interrupted.

Correção: - check communications link.
- check COMM BOARD.

208504 <Local>COMM BOARD: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os valores atuais e/ou nominais cíclicos não foram transmitidos a tempo durante o momento configurado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Verificar o telegrama de parametrização (Ti, To, Tdp, etc.).

208510 <Local>COMM BOARD: Dados de configuração de envio inválidos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: COMM BOARD did not accept the send-configuration data.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Return value of the send-configuration data check.

Correção: Verificar os dados de configuração de envio.

208511 <Local>COMM BOARD: Receive configuration data invalid

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The drive unit did not accept the receive configuration data.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Return value of the receive configuration data check.
1: Connection established to more drive objects than configured in the device. The drive objects for process data exchange and their sequence are defined in p0978.
2: Too many PZD data words for output or input to a drive object. The number of possible PZD items in a drive object is determined by the number of indices in r2050/p2051 for PZD IF1, and in r8850/p8851 for PZD IF2.

3: Uneven number of bytes for input or output.
4: Setting data for synchronization not accepted. For more information, see A01902.
5: Cyclic operation not active.
17: CBE20 Shared Device: Configuration of the F-CPU has been changed.
223: Illegal clock synchronization for the PZD interface set in p8815[0].
500: Illegal PROFIsafe configuration for the interface set in p8815[1].
501: PROFIsafe parameter error (e.g. F_dest).
503: PROFIsafe connection is rejected as long as there is no isochronous connection (p8969).
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: Check the receive configuration data.
Re alarm value = 1, 2:
- Check the list of the drive objects with process data exchange (p0978). With p0978[x] = 0, all of the following drive objects in the list are excluded from the process data exchange.
Re alarm value = 2:
- Check the number of data words for output and input to a drive object.
Re alarm value = 17:
- CBE20 Shared Device: Unplug/plug A-CPU.
Re alarm value = 223, 500:
- Check the setting in p8839 and p8815.
- Ensure that only one PZD interface is operated in clock synchronism or with PROFIsafe.
Re alarm value = 501:
- Check the set PROFIsafe address (p9610).

208520 <Local>COMM BOARD: Canal não cíclico com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A memória ou o estado do buffer do canal não cíclico está com falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Falha no estado do buffer.
1: Falha na memória.

Correção: Check communications link.

208526 <Local>COMM BOARD: Nenhuma conexão cíclica

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Não existe nenhuma conexão cíclica com o comando.

Correção: Establish the cyclic connection and activate the control with cyclic operation.
For PROFINET, check the parameters "Name of Station" and "IP of Station" (r61000, r61001).
If a CBE20 is inserted and PROFIBUS is to communicate via PZD Interface 1, then this must be parameterized using the STARTER commissioning tool or directly using p8839.

208530 <Local>COMM BOARD: Canal de mensagens com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A memória ou o estado do buffer do canal de mensagens está com falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Falha no estado do buffer.
1: Falha na memória.

Correção: Check communications link.

208550 <Local>PZD Interface, atribuição incorreta de hardware

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A atribuição de hardware à interface PZD foi parametrizada incorretamente.
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
1: Apenas um dos dois índices não é igual à 99 (automático).
2: Ambas interfaces PZDs são atribuídas ao mesmo hardware.
3: COMM BOARD atribuída faltando.
4: CBC10 é atribuído à interface 1.
Veja também: p8839

Correção: Verificar e, se necessário, corrigir a parametrização (p8839).

208560 <Local>IE: Erro de sintaxe no arquivo de configuração

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um erro de sintaxe foi detectado no arquivo de configuração ASCII para Industrial Ethernet interface (X127). O arquivo de configuração salvo não foi carregado.
Nota:
IE: Industrial Ethernet

Correção: - Verificar a configuração de interface (p8900 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8905 = 1).
- Salvar os parâmetros para configuração de interface (ex: p8905 = 2)
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
Veja também: p8905

208561 <Local>IE: Erro de inconsistência afetando parâmetros ajustáveis.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um erro de consistência foi detectado na ativação da configuração (p8905 = 1) para interface Industrial Ethernet (X127). A configuração de ajuste atual não foi ativada.

Possíveis causas:
- Endereço de IP, máscara subnet, gateway padrão não é correto
- Endereço IP ou número de estação utilizado em duplicidade na rede
- Nome da estação contém caracteres inválidos, etc.
Nota:
IE: Industrial Ethernet
Veja também: p8900, p8901, p8902, p8903

Correção: - Verificar a configuração de interface solicitada (p8900 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8905 = 1).
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
Veja também: p8905

208562 <Local>PROFINET: Syntax error in configuration file

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No arquivo de configuração ASCII para a interface onboard de PROFINET foi detectado um erro de sintaxe. A configuração salva não foi carregada.

Correção: - Verificar a configuração de interface (p8920 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8925 = 1).
- Salvar os parâmetros para configuração de interface (ex: p8925 = 2)
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
Veja também: p8925

208563 <Local>PROFINET: Consistency error affecting adjustable parameters

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A consistency error was detected when activating the configuration (p8925 = 1) for the onboard PROFINET interface. The currently set configuration has not been activated.
Possible causes:
- IP address, subnet mask or default gateway is not correct
- IP address or station name used twice in the network
- station name contains invalid characters, etc.
Veja também: p8920, p8921, p8922, p8923

Correção: - Verificar a configuração de interface solicitada (p8940 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8945 = 1).
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
Veja também: p8925

208564 <Local>CBE20: Erro de sintaxe no arquivo de configuração

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um erro de sintaxe foi detectado no arquivo de configuração ASCII para Communication Board Ethernet 20 (CBE20).
O arquivo de configuração salvo não foi carregado.

Correção: - Check the CBE20 configuration (p8940 and following), correct if necessary, and activate (p8945 = 2).
Note:
The configuration is not applied until the next POWER ON!
- reconfigure the CBE20 (e.g. using the STARTER commissioning software)
Veja também: p8945

208565 <Local>CBE20: Consistency error affecting adjustable parameters

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um erro de consistência foi detectado na ativação da configuração (p8945 = 1) para Communication Board Ethernet 20 (CBE20).
A configuração atual não foi ativada.
Possíveis causas:
- Endereço de IP, máscara subnet ou gateway padrão não está correto
- Endereço de IP ou nome da estação utilizado em duplicidade na rede
- Nome da estação contém caracteres inválidos, etc.
Veja também: p8940, p8941, p8942, p8943, p8944

Correção: Verificar a configuração de interface solicitada (p8940 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8945 = 1).
Veja também: p8945

208700 <Local>CBC: Falha de comunicação

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Vector: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A CAN communications error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: The error counter for the send telegrams has exceeded the BUS OFF value 255. The bus disables the CAN controller.
- bus cable short circuit.
- incorrect baud rate.
- incorrect bit timing.
2: The master no longer interrogated the CAN node status longer than for its "life time". The "life time" is obtained from the "guard time" (p8604[0]) multiplied by the "life time factor" (p8604[1]).
- bus cable interrupted.
- bus cable not connected.
- incorrect baud rate.
- incorrect bit timing.
- master fault.
Note:
The fault response can be set as required using p8641.
Veja também: p8604, p8641

Correção: - Verificar o cabo Bus.
- Verificar a taxa transmissão (p8622).
- Verificar o Bit Timing (p8623).
- Verificar o Master.
O controlador CAN precisa ser reiniciado manualmente com p8608 = 1 depois da causa da falha ter sido resolvida.
Veja também: p8608, p8622, p8623

208701 <Local>CAN: Mudança de estado NMT

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2
Servo: OFF3
Vector: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A CANopen NMT state transition from "operational" to "pre-operational" or after "stopped".
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: CANopen NMT state transition from "operational" to "pre-operational".
2: CANopen NMT state transition from "operational" to "stopped".
Note:
In the NMT state "pre-operational", process data cannot be transferred and in the NMT state "stopped", no process data and no service data can be transferred.

Correção: Nenhum necessário.
Confirmar a falha e continuar a operação.

208702 <Local>CAN: RPDO Timeout

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Vector: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoramento dos telegramas CANopen RPDO expirou, pois a conexão Bus foi interrompida ou o CANopen Master foi desligado.
Veja também: p8699

Correção: - Verificação do cabo de rede Bus.
- Verificação do Master.
- Se necessário, aumentar o tempo de monitoramento (p8699).

208703 <Local>CAN: O número máximo de drive objects foi excedido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Vector: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número máximo de 8 drive objects com o módulo de função "CAN" foi excedido.
Nota:
No CANopen Standard podem ser definidos no máximo 8 drive objects por CANopen Slave.

Correção: - Nova colocação em funcionamento de no máximo 8 drive objects com o módulo de função "CAN" na topologia.
- Se necessário, desativar o módulo de função "CAN" (r0108.29) nos drive objects.

208751 <Local>CAN: Perda de telegrama

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O CAN-Controller perdeu uma mensagem recebida.

Correção: Reduzir os tempos de ciclo das mensagens de recepção.

208752 <Local>CAN: Contador de erro para erro passivo excedido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O contador de erros dos telegramas de envio ou de recepção excedeu o valor 127.

Correção: - Verificação do cabo Bus.
- Configurar uma taxa Baud maior (p8622).
- Verificação do Bit Timing e eventual otimização (p8623).
Veja também: p8622, p8623

208753 <Local>CAN: Buffer de mensagens excedido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um buffer de mensagens foi excedido.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Buffer de envio não cíclico (buffer de resposta SDO) excedido.
2: Buffer de recepção não cíclico (buffer de recepção SDO) excedido.
3: Buffer de envio cíclico (buffer de envio PDO) excedido.

Correção: - Verificar o cabo Bus.
- Aumentar a taxa de transmissão (p8622).
- Verificar o Bit Timing e se necessário otimizar (p8623).
Para valor de alarme = 2:
- Reduzir os tempos de ciclo das mensagens SDO de recepção.
- Solicitação SDO do Master somente é possível depois da confirmação anterior do SDO requerido.
Veja também: p8622, p8623

208754 <Local>CAN: Modo de comunicação incorreto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Em modo "Operational" foi realizada uma tentativa de alteração para os parâmetros p8700 ... p8737.

Correção: Passar para o modo "Pre-Operational" ou "Stopped".

208755 <Local>CAN: Objeto não pode ser mapeado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O objeto CANopen não está previsto para o Process Data Object (PDO) Mapping.

Correção: Utilizar um objeto CANopen previsto para o PDO Mapping ou registrar 0.
Os seguintes objetos podem ser mapeados no Receive Process Data Object (RPDO) ou Transmit Process Data Object (TPDO):
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex
Somente o subíndice 0 pode ser mapeado para cada objeto indicado.
Nota:
O COB-ID não pode ser definido corretamente enquanto A08755 estiver presente.

208756 <Local>CAN: Número de bytes mapeados excedido.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número bytes dos objetos mapeados excede o tamanho de telegrama para dados úteis. São permitidos no máximo 8 bytes.

Correção: Mapear menos objetos ou objetos com menor tipo de dado.
Veja também: p8710, p8711, p8712, p8713, p8714, p8715, p8716, p8717, p8730, p8731, p8732, p8733, p8734, p8735, p8736, p8737

208757 <Local>CAN: Definir COB-ID como inválido.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para o modo online o respectivo COB-ID deve ser definido como inválido antes do mapeamento.
Exemplo:
O mapeamento para RPDO 1 deverá ser alterado (p8710[0]).
--> definir p8700[0] = C00006E0 hex (COB-ID inválido)
--> configurar p8710[0] como desejado
--> registrar COB-ID válido p8700[0]

Correção: Passar o COB-ID para inválido.

208758 <Local>CAN: Número de canais PDO muito baixo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número de canais PDO no p8740 está configurado em 0 ou é muito baixo.
Veja também: p8740

Correção: O número de canais configurados no p8740 deve ser maior ou igual ao número de PDOs.
Para isso existem 2 opções:
Aumentar o número de canais no p8740 e confirmar a seleção com p8741.
Reduzir o número de PDOs quando se invalida o COB-ID.
Veja também: p8740, p8741

208759 <Local>CAN: COB-ID de PDO existente

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi atribuído um COB-ID de PDO existente.

Correção: Selecionar outro COB-ID de PDO.

208800 <Local>PROFIenergy energy-saving mode active

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The PROFIenergy energy-saving mode is active
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Mode ID of the active PROFIenergy energy-saving mode.
Veja também: r5600

Correção: The alarm automatically disappears when the energy-saving mode is exited.
Note:
After receiving the PROFIenergy command "End_Pause" via PROFINET, the energy-saving mode is exited.

208802 <Local>PROFIenergy not possible to switch off incremental encoder supply

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The incremental encoder is used for the closed-loop position control. This means that its power supply cannot be switched off during the PROFIenergy energy-saving mode, otherwise it would lose its position actual value.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Encoder number

Correção: The alarm automatically disappears when the energy-saving mode is exited.
Note:
After receiving the PROFIenergy command "End_Pause" via PROFINET, the energy-saving mode is exited.

213000 <Local>Licença insuficiente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: - Na unidade de acionamento são empregadas opções de licença obrigatória e a licença não é adequada.
- Durante a verificação da licença disponível ocorreu um erro.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0:
A licença disponível não é adequada.
1:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois o cartão de memória com os dados de licença necessários foi retirado durante a operação.
2:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois no cartão de memória não há nenhum dado de licença disponível.
3:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois existe um erro de checksum no License Key.
4:
Durante a verificação de licença ocorreu um erro interno.

Correção: Para valor do alarme = 0:
São necessárias outras licenças que deverão ser ativadas (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 1:
Inserir novamente o cartão de memória adequado no sistema em estado desligado.
Para valor do alarme = 2:
Especificar e ativar o License Key (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 3:
Comparar o License Key (p9920) especificado com o License Key do Certificate of License.
Especificar novamente e ativar o License Key (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 4:
- Executar POWER ON.
- Atualizar a versão antiga de Firmware.
- Contatar a Hotline.

213001 <Local>Checksum da licença com erro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi detectado um erro durante a verificação do checksum do License Key.
Correção: Comparar o License Key (p9920) especificado com o License Key do Certificate of License.
Especificar novamente e ativar o License Key (p9920, p9921).

213009 <Local>Aplicação OA não licenciada.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Pelo menos uma aplicação OA que necessita de licença não tem licença
Nota:
Ver os parâmetros r4955 e p4955 para informações sobre instalação de aplicações OA
Correção: - Insira e ative a chave de licença para a aplicação OA sob licença (p9920, p9921).
- Se necessário, desativar a aplicação OA não licenciada (p4956).
Veja também: p9920, p9921

213010 <Local>Módulo de função não licenciado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Pelo menos um módulo de função que necessita de licença não está licenciado.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Bit x = 1: O módulo de função correspondente não tem licença.
Nota:
Ver os parâmetros p0108 e r0108 para atribuição entre o número do bit e o módulo de função.
Correção: - Insira e ative a chave de licença para o módulo de função sob licença (p9920, p9921).
- Se necessário, desativar os módulos de função não licenciados (p0108, r0108).
Veja também: p9920, p9921

213020 <Local>Licença inadequada no comando

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Na unidade de acionamento são empregadas opções de licença obrigatória e a licença não é adequada.
Correção: - Especificar e ativar o License Key para os opcionais que exigem licença.
- Se houver, desativar os opcionais não licenciados.

213100 <Local>Know-how protection: Copy protection error

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The know-how protection with copy protection for the memory card is active.
An error has occurred when checking the memory card.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: A memory card is not inserted.
2: An invalid memory card is inserted.
3: The memory card is being used in another Control Unit.
12: An invalid memory card is inserted (OEM input incorrect, p7769).
13: The memory card is being used in another Control Unit (OEM input incorrect, p7759).
Veja também: p7765
Correção: For fault value = 0:
- Insert the correct memory card and carry out POWER ON.
Re fault value = 2, 3, 12, 13:
- contact the responsible OEM.
- Deactivate copy protection (p7765) and acknowledge the fault (p3981).
- Deactivate know-how protection (p7766-p7768) and acknowledge the fault (p3981).
Note:
In general, the copy protection can only be changed when know-how protection is deactivated.
KHP: Know-How Protection
Veja também: p3981, p7765

213101 <Local>Know-how protection: Copy protection cannot be activated

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An error occurred when attempting to activate the copy protection for the memory card.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: A memory card is not inserted.
Note:
KHP: Know-How Protection
Correção: - insert the memory card and carry out POWER ON.
- Try to activate copy protection again (p7765).
Veja também: p7765

213102 <Local>Know-how protection: Consistency error of the protected data

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An error was identified when checking the consistency of the protected files. As a consequence, the project on the memory card cannot be run.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = object number, xxxx = fault cause
xxxx = 1:
A file has a checksum error.
xxxx = 2:
The files are not consistent with one another.
Note:
KHP: Know-How Protection
Correção: - Replace the project on the memory card.
- Restore the factory setting and download again.

230001 <Local>Módulo de potência: Sobrecorrente

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The power unit has detected an overcurrent condition.
- closed-loop control is incorrectly parameterized.
- motor has a short-circuit or fault to ground (frame).
- U/f operation: Up ramp set too low.
- U/f operation: Rated motor current is significantly greater than that of the Motor Module.
- infeed: High discharge and post-charging currents for voltage dip.
- infeed: High post-charging currents for overload when motoring and DC link voltage dip.
- infeed: Short-circuit currents at power-up due to the missing line reactor.
- power cables are not correctly connected.
- the power cables exceed the maximum permissible length.
- power unit defective.
- line phase interrupted.

Additional causes for a parallel switching device (r0108.15 = 1):
- a power unit has tripped (powered down) due to a ground fault.
- the closed-loop circulating current control is either too slow or has been set too fast.

Fault value (r0949, interpret bitwise binary):
Bit 0: Phase U.
Bit 1: Phase V.
Bit 2: Phase W.
Bit 3: Overcurrent in the DC link.
Note:
Fault value = 0 means that the phase with overcurrent is not recognized (e.g. for blocksize device).

Correção:
- check the motor data - if required, carry out commissioning.
- check the motor circuit configuration (star/delta).
- U/f operation: Increase up ramp.
- U/f operation: Check the assignment of the rated currents of the motor and Motor Module.
- infeed: Check the line supply quality.
- infeed: Reduce the motor load.
- infeed: Check the correct connection of the line filter and the line commutating reactor.
- check the power cable connections.
- check the power cables for short-circuit or ground fault.
- check the length of the power cables.
- replace power unit.
- check the line supply phases.

For a parallel switching device (r0108.15 = 1) the following additionally applies:
- check the ground fault monitoring thresholds (p0287).
- check the setting of the closed-loop circulating current control (p7036, p7037).

230002 <Local>Módulo de potência: Tensão DC-Link, sobretensão

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The power unit has detected overvoltage in the DC link.
- motor regenerates too much energy.
- device connection voltage too high.
- when operating with a Voltage Sensing Module (VSM), the phase assignment L1, L2, L3 at the VSM differs from the phase assignment at the power unit.
- line phase interrupted.

Fault value (r0949, interpret decimal):
DC link voltage at the time of trip [0.1 V].

Correção:
- Aumentar o tempo da rampa de descida
- Ativar o controle de tensão do DC link
- Usar uma resistência de frenagem ou o Active Line Module
- Aumentar o limite de corrente da alimentação ou usar um módulo maior (para o Active Line Module)
- Verificar o dispositivo fonte de tensão
- Verificar e corrigir a atribuição de fases no VSM e na unidade de potência.
- Verificar as fases da rede de alimentação.

Veja também: p0210, p1240

230002 <Local>Módulo de potência: Tensão DC-Link, sobretensão

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The power unit has detected overvoltage in the DC link.
- motor regenerates too much energy.
- device connection voltage too high.
- when operating with a Voltage Sensing Module (VSM), the phase assignment L1, L2, L3 at the VSM differs from the phase assignment at the power unit.
- line phase interrupted.

Fault value (r0949, interpret decimal):
DC link voltage at the time of trip [0.1 V].

Correção:
- Aumentar o tempo de rampa de desaceleração.
- Ativar o controlador de tensão DC-Link.
- Empregar resistência de frenagem ou o Active Line Module.
- Aumentar o limite de corrente da alimentação ou empregar um módulo maior (para Active Line Module).
- Verificar a tensão de conexão dos dispositivos.
- Verificar e corrigir a atribuição de fases no VSM e no módulo de potência.
- Verificar as fases de rede.
- Ajustar os tempos de arredondamento (p1130, p1136). Isto é recomendado principalmente na operação V/f, para aliviar a carga do controlador de tensão DC-Link em tempos de rampa de desaceleração muito rápidos do gerador de rampas.

Veja também: p0210, p1240

230003 <Local>Módulo de potência: Tensão DC-Link, subtensão

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência detectou subtensão no DC-Link.
- Queda de rede.
- A tensão de rede está abaixo do valor admissível.
- Queda ou falha da alimentação de rede.
- Fase de rede interrompida.

Nota:
O limite de monitoramento para subtensão no DC-Link é indicado no r0296.

Correção:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação de tensão e observar as mensagens de erro da alimentação de rede, se necessário.
- Verificar as fases de rede.
- Verificar o ajuste da tensão de alimentação (p0210).
- Dispositivos tipo booksize: Verificar o ajuste do p0278.

Nota:
O sinal de operacional da alimentação r0863 deve estar interligado com as respectivas entradas p0864 do acionamento.
Veja também: p0210

230004 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura do radiador do módulo de potência excedeu o valor limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Valor de falha (r0949):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Correção:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05000.
Veja também: p1800

230005 <Local>Módulo de potência: Sobrecarga I2t

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The power unit was overloaded (r0036 = 100 %).
- the permissible rated power unit current was exceeded for an inadmissibly long time.
- the permissible load duty cycle was not maintained.

Fault value (r0949, interpret decimal):
I2t [100 % = 16384].

Correção:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar as correntes nominais do motor e módulo de potência.

Veja também: r0036, r0206, p0307

230005 <Local>Módulo de potência: Sobrecarga I2t

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The power unit was overloaded (r0036 = 100 %).
- the permissible rated power unit current was exceeded for an inadmissibly long time.
- the permissible load duty cycle was not maintained.

Fault value (r0949, interpret decimal):
I2t [100 % = 16384].

Correção:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar as correntes nominais do motor e do módulo de potência.
- Aumentar o p0294.

Veja também: r0036, r0206, p0307

230006 <Local>Módulo de potência: Thyristor Control Board

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O Thyristor-Control-Board (TCB) do Basic Line Module acusa uma falha.
- Não existe nenhuma tensão de rede.
- O contator de rede não está fechado.
- A tensão de rede está muito baixa.
- Freqüência de rede fora da faixa permitida (45 ... 66 Hz).
- Existe um curto-circuito no DC-Link.
- Existe uma falha à terra no DC-Link (durante a fase de pré-carga).
- Alimentação de tensão do Thyristor Control Board fora da faixa nominal (5 ... 18 V) e tensão de rede > 30 V.
- Existe um erro interno no Thyristor-Control-Board.

Correção: As falhas devem ser salvas na placa de controle do tiristor e devem ser reconhecidas. Para isto, a fonte de tensão da placa de controle dos tiristor deve estar ligada por pelo menos 10s!
- Verificar a tensão da rede de alimentação.
- Verificar ou energizar o contator de rede.
- Verificar o tempo de monitoramento e, se necessário, aumentar (p0857).
- Se necessário, observar mensagens/sinais adicionais da unidade de potência.
- Verificar o DC link quanto a curto-circuito ou falha de terra.
- Avaliar LEDs de diagnóstico para a placa de controle do tiristor.

230008 <Local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The Control Unit has not punctually updated the cyclic setpoint telegram. The number of consecutive sign-of-life errors has exceeded the fault threshold (p7789).

Correção: - Verificar o projeto do armário elétrico e o cabeamento para o cumprimento da EMC.
- Para projetos com o drive object VECTOR, verificar também se o p0117 = 6 está configurado na Control Unit.
- aumentar o limite de falha (p7789).
Veja também: p0117

230010 <Local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo módulo de potência está danificada.
Os telegramas de valor nominal cíclicos da Control Unit não foram recebidas pontualmente pelo módulo de potência em pelo menos um ciclo.

Correção: Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.

230011 <Local>Módulo de potência: Queda de fase de rede no circuito de corrente principal

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: At the power unit, the DC link voltage ripple has exceeded the permissible limit value.
Possible causes:
- A line phase has failed.
- The 3 line phases are inadmissibly unsymmetrical.
- the fuse of a phase of a main circuit has ruptured.
- A motor phase has failed.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção:
- check the main circuit fuses.
- Check whether a single-phase load is distorting the line voltages.
- check the motor feeder cables.

230012 <Local>Módulo de potência: Sensor de temperatura do radiador, interrupção de fio

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A ligação para um sensor de temperatura do radiador no módulo de potência foi interrompida.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Nicho de módulo (encaixe eletrônico)
Bit 1: Ar de entrada
Bit 2: Inversor 1
Bit 3: Inversor 2
Bit 4: Inversor 3
Bit 5: Inversor 4
Bit 6: Inversor 5
Bit 7: Inversor 6
Bit 8: Retificador 1
Bit 9: Retificador 2

Correção: Entre em contato com o fabricante.

230013 <Local>Módulo de potência: Sensor de temperatura do radiador, curto-circuito

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sensor de temperatura do dissipador de calor da unidade de potência está em curto-circuito.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Bit 0: Slot para módulo (Slot eletrônicos)
Bit 1: Entrada de ar
Bit 2: Inversor 1
Bit 3: Inversor 2
Bit 4: Inversor 3
Bit 5: Inversor 4
Bit 6: Inversor 5

Bit 7: Inversor 6
Bit 8: Retificador 1
Bit 9: Retificador 2

Correção: Entre em contato com o fabricante.

230015 <Local>Módulo de potência: Queda de fases nos cabos de motor

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma queda de fases nos cabos de alimentação do motor.
A mensagem também pode aparecer no seguinte caso:
- O motor está corretamente conectado, mas o controle de rotação está instável e por isso que se gera um torque oscilante.
Nota:
Nos módulos de potência tipo chassi não existe nenhum monitoramento de queda de fases.

Correção: - Verificar os cabos de alimentação do motor.
- Verificar as configurações do controlador de rotação.

230015 <Local>Módulo de potência: Queda de fases nos cabos de motor

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A phase failure in the motor feeder cable was detected.
The signal can also be output in the following cases:
- The motor is correctly connected, but the drive has stalled in U/f control. In this case, a current of 0 A is possibly measured in one phase due to asymmetry of the currents.
- the motor is correctly connected, however the closed-speed control is instable and therefore an oscillating torque is generated.
Note:
Chassis power units do not feature phase failure monitoring.

Correção: - check the motor feeder cables.
- increase the ramp-up or ramp-down time (p1120) if the drive has stalled in U/f control.
- check the speed controller settings.

230016 <Local>Módulo de potência: Alimentação de carga desligada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A tensão DC-Link é muito baixa.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão DC-Link no momento do disparo [0.1 V].

Correção: - Ligar a alimentação da carga
- Verificar a rede de alimentação se necessário.

230017 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente do hardware acionado muitas vezes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite de corrente do hardware na respectiva fase (veja A30031, A30032, A30033) foi acionado muitas vezes. O número de ultrapassagens permitido está em função do tipo do módulo de potência.
Para a alimentação aplica-se:
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Carga da alimentação muito grande.
- Voltage Sensing Module conectado incorretamente.
- Falta a bobina de comutação ou tipo incorreto.
- Módulo de potência com defeito.
Para o Motor Module aplica-se:
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência.
- Os cabos de potência excedem o comprimento máximo permitido.
- Carga de motor muito elevada.
- Cabo de potência com defeito.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W

Correção: Para a alimentação aplica-se o seguinte:
- Verificar as configurações do controlador e, se necessário, resetar e identificar o controlador (p0340 = 2, p3410 = 5).
- Reduzir a carga e eventualmente elevar a capacitância do DC-Link ou empregar uma alimentação maior.
- Verificar a conexão do Voltage Sensing Module opcional.
- Verificar a conexão e os dados técnicos da indutância de comutação (reator).
- Verificar os cabos de potência quanto a um curto-circuito ou uma falha à terra.
- Substituir o módulo de potência.
Para o Motor Module aplica-se o seguinte:
- Verificar os dados do motor e, se necessário, recalcular os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, executar uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Verificar a forma de ligação do motor (estrela/triângulo).
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a um curto-circuito ou uma falha à terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir o módulo de potência.

230020 <Local>Módulo de potência: Configuração não é aceita

Valor de mensagem: Causa do erro: %1, Informação adicional: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: É exigida uma configuração que não é suportada pelo módulo de potência.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: xxxx = Causa do erro, yyyy = Informação adicional (interno da Siemens)
xxxx = 0: A operação atônoma foi solicitada e não pode mais ser suportada.
xxxx = 1: O DRIVE-CLiQ-Timing solicitado não é permitido.
xxxx = 2: Foi detectado um PM260 com PS-ASIC de versão 2. Esta combinação não é suportada.
xxxx = 3: A inicialização não pôde ser encerrada com sucesso. Eventualmente a Control Unit foi desconectada antes ou durante a inicialização do Power Module.
xxxx = 4: A combinação de módulo de potência e Control Unit ou Control Unit Adapter não é suportada.
xxxx = 5: A dinâmica de controlador de corrente não é suportada.

Correção: Para a causa de erro = 0:
Se necessário, desativar a proteção de tensão interna ativa (p1231).
Para a causa de erro = 1:
Atualizar o Firmware na Control Unit ou alterar a topologia de DRIVE-CLiQ.
Para a causa de erro = 2:
Substituir o módulo de potência por um PM260 com PS-ASIC de versão 3 (ou mais recente).
Para a causa de erro = 3, 4:
Conectar a Control Unit ou Control Unit Adapter (CUAxx) em um Power Module compatível e executar o POWER ON na Control Unit ou Control Unit Adapter.
Para a causa de erro = 5:
- Empregar um módulo de potência de forma construtiva booksize.
- Em um Double Motor Module, operar os dois controles de acionamento com o mesmo tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]). Caso contrário a dinâmica de controlador de corrente mais alta somente pode ser ativada no acionamento que tiver o maior tempo de amostragem.
- Se necessário, desativar a dinâmica de controlador de corrente (p1810.11 = 0). Após a desativação, realizar um novo cálculo do tempo morto de processamento e das amplificações de controlador (p0340 = 4). Otimizar o controlador de rotação, se necessário.
Veja também: p0115, p1231, p1810

230021 <Local>Módulo de potência: Falha à terra

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Power unit has detected a ground fault.
- ground fault in the power cables.
- winding fault or ground fault at the motor.
- CT defective.
Additional cause for CU310/CUA31:
- when the brake is applied, this causes the hardware DC current monitoring to respond.
Additional cause for parallel switching devices (r0108.15 = 1):
- the closed-loop circulating current control is either too slow or has been set too fast.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Absolute value, total current amplitude [20479 = r0209 x 1.4142].
Note:
For power units, a ground fault is also emulated in r3113.5.

Correção: - Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar o motor.
- Verificar o CT.
Para CU310/CUA31 também aplica-se o seguinte:
- Verificar os cabos e contatos de conexão do freio (é possível um cabo estar quebrado).
Para equipamentos de comutação em paralelo (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar as configurações do controle de malha fechada da corrente de circulação (p7036, p7037).
Veja também: p0287

230022 <Local>Módulo de potência: Monitoração U_ce

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Na unidade de potência foi acionada a monitoração da tensão de Coletor-Emissor (U_ce) do semicondutor.

Possíveis causas:
- Cabo de fibra óptica interrompido.
Falta alimentação de tensão na unidade de ativação do IGBT.
- Curto-circuito na saída da unidade de potência.
- Semicondutor defeituoso na unidade de potência
Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Curto-circuito na fase U
Bit 1: Curto-circuito na fase V
Bit 2: Curto-circuito na fase W
Bit 3: Ativação do emissor de luz com defeito
Bit 4: Interrupção do sinal de erro de soma U_ce
Veja também: r0949

Correção: - Verificar o cabo de fibra óptica e, se necessário, substituir.
- Verificar a alimentação do circuito de disparo do IGBT (24V).
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Selecione o semicondutor defeituoso e o substitua.

230024 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.
Veja também: r0037

Correção: - Adaptar o ciclo de carga
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar os elementos do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro dos limites permitidos.
- Verificar a carga do motor
- Reduzir a frequência de pulso se esta é maior que a frequência de pulso nominal.

230024 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.
Veja também: r0037

Correção: - Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a frequência de pulsos se esta estiver maior que a frequência de pulsos nominal.
- Se a frenagem a corrente contínua estiver ativa: Reduzir a corrente de frenagem (p1232).

230025 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do chip

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The chip temperature of the semiconductor has exceeded the permissible limit value.
- the permissible load duty cycle was not maintained.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.
- pulse frequency too high.

Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature difference between the heat sink and chip [0.01 °C].

Correção:
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05001.
Veja também: r0037

230027 <Local>Módulo de potência: Pré-carga do DC-Link, monitoração de tempo

Valor de mensagem: Sinais de liberação: %1, estado: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The power unit DC link was not able to be pre-charged within the expected time.
1) There is no line supply voltage connected.
2) The line contactor/line side switch has not been closed.
3) The line supply voltage is too low.
4) Line supply voltage incorrectly set (p0210).
5) The pre-charging resistors are overheated as there were too many pre-charging operations per time unit.
6) The pre-charging resistors are overheated as the DC link capacitance is too high.
7) The pre-charging resistors are overheated because when there is no "ready for operation" (r0863.0) of the infeed unit, power is taken from the DC link.
8) The pre-charging resistors are overheated as the line contactor was closed during the DC link fast discharge through the Braking Module.
9) The DC link has either a ground fault or a short-circuit.
10) The pre-charging circuit is possibly defective (only for chassis units).
11) Infeed is defective and/or fuse has ruptured in the Motor Module (only Booksize units).
Fault value (r0949, interpret binary):
yyyyxxxx hex:
yyyy = power unit state
0: Fault status (wait for OFF and fault acknowledgement).
1: Restart inhibit (wait for OFF).
2: Overvoltage condition detected -> change into the fault state.
3: Undervoltage condition detected -> change into the fault state.
4: Wait for bridging contactor to open -> change into the fault state.
5: Wait for bridging contactor to open -> change into restart inhibit.
6: Commissioning.
7: Ready for pre-charging.
8: Pre-charging started, DC link voltage less than the minimum switch-on voltage.

9: Pre-charging, DC link voltage end of pre-charging still not detected.
10: Wait for the end of the de-bounce time of the main contactor after pre-charging has been completed.
11: Pre-charging completed, ready for pulse enable.
12: It was detected that the STO terminal was energized at the power unit.
xxxx = Missing internal enable signals, power unit (inverted bit-coded, FFFF hex -> all internal enable signals available)
Bit 0: Power supply of the IGBT gating shut down.
Bit 1: Ground fault detected.
Bit 2: Peak current intervention.
Bit 3: I2t exceeded.
Bit 4. Thermal model overtemperature calculated.
Bit 5: (heat sink, gating module, power unit) overtemperature measured.
Bit 6: Reserved.
Bit 7: Overvoltage detected.
Bit 8: Power unit has completed pre-charging, ready for pulse enable.
Bit 9: STO terminal missing.
Bit 10: Overcurrent detected.
Bit 11: Armature short-circuit active.
Bit 12: DRIVE-CLiQ fault active.
Bit 13: Vce fault detected, transistor de-saturated due to overcurrent/short-circuit.
Bit 14: Undervoltage detected.
Veja também: p0210

Correção: No geral:
- Verificar a tensão de rede nos terminais de entrada.
- Verificar o ajuste da tensão de rede (p0210).

Para dispositivos tipo booksize aplica-se o seguinte:
- Esperar (aprox. 8 min.) até as resistências de pré-carga esfriarem. Para isso, preferencialmente, desconectar a alimentação da rede.

Para o 5):
- Observar a frequência de pré-carga permitida (veja o manual de dispositivo correspondente).

Para o 6):
- Verificar a capacitância total do DC-Link e, se necessário, reduzir a capacitância DC-Link máxima permitida (veja o manual do dispositivo correspondente).

Para o 7):
- Interligar a mensagem de "pronto para operar" da unidade de alimentação (r0863.0) na lógica de habilitação dos acionamentos conectados neste DC-Link.

Para o 8):
- Verificar a interligação do contator de rede externo. O contator de rede deve estar aberto durante a descarga rápida do DC-Link.

Para o 9):
- Verificar o DC-Link quanto a um contato à terra ou a um curto-circuito.

Para o 11):
- Verificar a tensão DC-Link da alimentação (r0070) e do Motor Module (r0070).

Se a tensão DC-Link gerada pela fonte (ou externamente) não for indicada no Motor Module (r0070), então existe um desarme de fusível no Motor Module.
Veja também: p0210

230031 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase U

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase U. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de força.
- Os cabos de força excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Unidade de potência defeituosa

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para um módulo de potência, o hardware responde à limitação de corrente das fases U, V ou W

Correção: - check the motor data and if required, recalculate the control parameters (p0340 = 3). As an alternative, run a motor data identification (p1910 = 1, p1960 = 1).
- check the motor circuit configuration (star/delta).
- check the motor load.
- check the power cable connections.
- check the power cables for short-circuit or ground fault.
- check the length of the power cables.

230032 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase V

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase V. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência
- Os cabos de potência excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito na unidade de potência.

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para uma Power Module, o hardware responde a limitação da corrente nas fases U, V ou W

Correção: Check the motor data and if required, recalculate the control parameters (p0340 = 3). As an alternative, run a motor data identification (p1910 = 1, p1960 = 1).
- check the motor circuit configuration (star/delta).
- check the motor load.
- check the power cable connections.
- check the power cables for short-circuit or ground fault.
- check the length of the power cables.

230033 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase W

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase W. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência
- Os cabos de potência excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito na unidade de potência.

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para uma Power Module, o hardware responde a limitação da corrente nas fases U, V ou W

Correção: - check the motor data and if required, recalculate the control parameters (p0340 = 3). As an alternative, run a motor data identification (p1910 = 1, p1960 = 1).
- check the motor circuit configuration (star/delta).
- check the motor load.
- check the power cable connections.
- check the power cables for short-circuit or ground fault.
- check the length of the power cables.

230034 <Local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The alarm threshold for internal overtemperature has been reached.
If the temperature inside the unit continues to increase, fault F30036 may be triggered.
- ambient temperature might be too high.
- insufficient cooling, fan failure.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Verificar a temperatura ambiente.
- Verificar o ventilador do interno da unidade.

230035 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The air intake in the power unit has exceeded the permissible temperature limit.
For air-cooled power units, the temperature limit is at 55 °C.
- ambient temperature too high.
- insufficient cooling, fan failure.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature [0.01 °C].

Correção: - Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05002.

230036 <Local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The temperature inside the drive converter has exceeded the permissible temperature limit.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada após ficar abaixo do valor limite de temperatura permitido menos 5 K.

230037 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The temperature in the rectifier of the power unit has exceeded the permissible temperature limit.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.
- line supply phase failure.

Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature [0.01 °C].

Correção:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as fases de rede.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05004.

230038 <Local>Módulo de potência: Monitoração do ventilador do capacitor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: B_INF, B_INF_840

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ventilador do capacitor acusa um sinal de falha.

Correção: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230039 <Local>Módulo de potência: Falha do ventilador do capacitor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: B_INF, B_INF_840

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O ventilador do capacitor falhou.

Correção: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230040 <Local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Failure of the 24 V power supply for the power unit.
- The undervoltage threshold was undershot for longer than 3 ms.

Fault value (r0949, interpret decimal):
24 V voltage [0.1 V].

Correção:
- Check the power supply of the power unit.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.

230040 <Local>Power unit: Undervolt 24/48 V

Valor de mensagem: Channel: %1, voltage: %2 [0.1 V]
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Failure of the power supply for the power unit.
- The undervoltage threshold was undershot for longer than 3 ms.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = channel, xxxx = voltage [0.1 V]
yy = 0: 24 V power supply
yy = 1: 48 V power supply
Correção: - Check the power supply of the power unit.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.

230041 <Local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: For the power unit power supply, the lower threshold has been violated.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Check the power supply of the power unit.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.

230041 <Local>Power unit: Undervolt 24/48 V alarm

Valor de mensagem: Channel: %1, voltage: %2 [0.1 V]
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: For the power unit power supply, the lower threshold has been violated.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = channel, xxxx = voltage [0.1 V]
yy = 0: 24 V power supply
yy = 1: 48 V power supply
Correção: - Check the power supply of the power unit.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.

230041 <Local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: For the power unit power supply, the lower threshold has been violated.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
24 V voltage [0.1 V].
Correção: - Check the power supply of the power unit.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.

230042 <Local>Módulo de potência: Duração de operação do ventilador alcançada ou excedida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The maximum operating time of the fan in the power unit is set in p0252.
This message indicates the following:
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: The maximum fan operating time is 500 hours.
1: The maximum fan operating time has been exceeded.
Correção: Substituir o ventilador do módulo de potência e resetar o contador de horas de operação para 0 (p0251 = 0).
Veja também: p0251, p0252

230043 <Local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: For the power unit power supply, the upper threshold has been violated.
Fault value (r0949, interpret decimal):
24 V voltage [0.1 V].
Correção: Check the power supply of the power unit.

230043 <Local>Power unit: Overvolt 24/48 V

Valor de mensagem: Channel: %1, voltage: %2 [0.1 V]
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: For the power unit power supply, the upper threshold has been violated.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = channel, xxxx = voltage [0.1 V]
yy = 0: 24 V power supply
yy = 1: 48 V power supply
Correção: Check the power supply of the power unit.

230044 <Local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: For the power unit power supply, the upper threshold has been violated.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Check the power supply of the power unit.

230044 <Local>Power unit: Overvolt 24/48 V alarm

Valor de mensagem: Channel: %1, voltage: %2 [0.1 V]
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: For the power unit power supply, the upper threshold has been violated.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = channel, xxxx = voltage [0.1 V]
yy = 0: 24 V power supply
yy = 1: 48 V power supply
Correção: Check the power supply of the power unit.

230044 <Local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: For the power unit power supply, the upper threshold has been violated.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
24 V voltage [0.1 V].
Correção: Check the power supply of the power unit.

230045 <Local>Módulo de potência: Alimentação com subtensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Falha na fonte de tensão da unidade de potência.
- O monitor de tensão mostra uma falha de baixa tensão no módulo
Para CU31x aplica-se o seguinte:
- O monitoramento da tensão na placa DAC mostra uma falha de baixa tensão no módulo
Correção: - Check the power supply of the power unit.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.
- replace the module if necessary.

230045 <Local>Módulo de potência: Alimentação com subtensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Power supply fault in the power unit.
- The voltage monitor signals an undervoltage fault on the module.
The following applies for CU31x:
- the voltage monitoring on the DAC board signals an undervoltage fault on the module.
For S120M, the following applies:
- This message is displayed for undervoltage or overvoltage.
Correção: - Check the power supply of the power unit.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.
- replace the module if necessary.

230046 <Local>Módulo de potência: Alarme de subtensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Before the last restart, a problem occurred at the power unit power supply.
- the voltage monitor in the internal FPGA of the PSA signals an undervoltage fault on the module.
Alarm value only for internal diagnostics
Correção: - Verificar a fonte de 24V DC na unidade de potência.
- Ligue a fonte (powe off/on).
- Substitua o módulo se necessário.

230046 <Local>Módulo de potência: Alarme de subtensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Before the last restart, a problem occurred at the power unit power supply.
- the voltage monitor in the internal FPGA of the PSA signals an undervoltage fault on the module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Register value of the voltage fault register.
Correção: - Verificar a fonte de 24V DC na unidade de potência.
- Ligue a fonte (powe off/on).
- Substitua o módulo se necessário.

230047 <Local>Cooling unit: Cooling medium flow rate too low

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The flowrate of the cooling unit has fallen below the fault threshold.
Correção: - Verificar os sinais de resposta e a parametrização (p0260 ... p0267).
- Inspecionar a alimentação do líquido refrigerante.

230048 <Local>Unidade de potência: Ventilador externo defeituoso

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O sinal de feedback do ventilador externo indica uma falha.
- Ventilador defeituoso, travado.
- Sinal de feedback impreciso.
Correção: - Verificar o ventilador externo e substituir se necessário.
- Se estiver sendo utilizado um ventilador externo com feedback, verificar o sinal (X12.2 ou X13.2).
Nota:
Se estiver sendo usado um ventilador externo com feedback, verificar se o terminal de feedback na unidade de potência está conectado no terra e faça esta conexão se necessário (X12.1/2 ou Z13.1/2).

230049 <Local>Unidade de Potência: Ventilador interno defeituoso

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ventilador interno falhou
Correção: Verificar o ventilador interno e substituir se necessário.

230050 <Local>Unidade de Potência: Fonte de 24V com sobretensão.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: O monitor de tensão sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.
Correção: - Verificar a fonte de alimentação de 24V.
- Substituir o módulo se necessário.

230052 <Local>Dados EEPROM incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: EEPROM data error of the power unit module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0, 2, 3, 4:
The EEPROM data read in from the power unit module are incorrect.
1:
EEPROM data is not compatible to the firmware of the power unit application.
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: Re fault value = 0, 2, 3, 4:
Replace the power unit module or update the EEPROM data.
For fault value = 1:
The following applies for CU31x and CUA31:
Update the firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230053 <Local>FPGA defeituosa

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Os dados FPGA do módulo de potência estão com erros.
Correção: Substituição do módulo de potência ou atualização dos dados de FPGA.

230054 <Local>Unidade de potência: Baixa tensão na abertura do freio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When the brake is being opened, it is detected that the power supply voltage is less than 24 V - 10% = 21.6V.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Supply voltage fault [0.1 V].
Example:
Alarm value = 195 --> voltage = 19.5 V
Correção: Check the 24 V voltage for stability and value.

230055 <Local>Módulo de potência: Pulsador de frenagem com sobrecorrente

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No pulsador de frenagem ocorreu uma sobrecorrente.
Correção: - Verificar se a resistência de frenagem está em curto-circuito.
- Verificar na resistência de frenagem externa se a resistência pode ter sido dimensionada muito pequena.
Nota:
O pulsador de frenagem, depois de ser confirmada a falha, somente será liberado com a habilitação de pulsos.

230057 <Local>Módulo de potência: Assimetria de rede

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Frequencies have been detected on the DC link voltage that would suggest line asymmetry or failure of a line phase.
It is also possible that a motor phase has failed.
Fault F30011 is output if the alarm is present and at the latest after 5 minutes.
The precise duration depends on the power unit type and the particular frequencies.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Verificar a conexão dos cabos de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de motor.
Se não houver nenhuma queda de fase da rede ou do motor, trata-se de uma assimetria de rede.
- Reduzir a potência para evitar a falha F30011.

230059 <Local>Unidade de Potência: Ventilador interno defeituoso

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O ventilador interno do módulo de potência falhou ou pode estar com um defeito.
Correção: Verificar o ventilador interno e substituir se necessário.

230060 <Local>Contator de pré-carga, monitoramento de estado

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A feedback signal for the pre-charging contactor (ALM, SLM, BLM diode) or the line contactor (BLM thyristor) interconnected and the monitoring activated.
After switching-in/switching-out the contactor, a correct feedback signal was not received within the monitoring time set in p0255[0].
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0: The time set in p0255[0] was exceeded when switching-in/switching-out the contactor.
Bit 1: The pre-charging contactor was opened while pre-charging or in the infeed mode (BLM thyristor).
Bit 2: The pre-charging contactor was switched-in in the OFF state or during infeed operation.

Correção: - Verificar o o tempo de monitoramento configurado p0255[0].
- Verificar os cabos e ativação do contator.
- Substituir o contator.

230061 <Local>Bridging contactor monitoring

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A feedback signal for the bypass contactor is interconnected and the monitoring activated.
After switching-in/switching-out the contactor, a correct feedback signal was not received within the monitoring time set in p0255[1].
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0: The time set in p0255[1] was exceeded when switching-in/switching-out the contactor.
Bit 1: The bypass contactor was opened in operation.
Bit 2: The bypass contactor was switched-in in the OFF state or during pre-charging.

Correção: - Verificar o o tempo de monitoramento configurado p0255[1].
- Verificar os cabos e ativação do contator.
- Substituir o contator.

230070 <Local>O ciclo solicitado pelo módulo de potência não é suportado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um ciclo requerido não é suportado pela unidade de potência.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
0: O ciclo de controle de corrente não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: Problema de controle interno (distância muito pequena entre os instantes RX e TX).
3: Problema de controle interno (TX breve instante).

Correção: O módulo de potência oferece suporte apenas para os seguintes ciclos:
62.5 µs, 125 µs, 250 µs e 500 µs
Para o valor de falha = 0:
Ajuste de um ciclo de controle de corrente permitido.
Para o valor de falha = 1:
Ajuste de um ciclo DRIVE-CliQ permitido.
Para o valor de falha = 2, 3:
Consultar o fabricante (possível versão incompatível de Firmware).

230071 <Local>Nenhum valor atual novo recebido do módulo de potência.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O número do valor atual de telegrama do módulo de potência que falhou excedeu o número permitido.
Correção: Verificar a interface (ajustes e travamento) para o módulo de potência.

230072 <Local>Valores nominais não estão sendo transferidos para o módulo de potência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para CU31x e CUA31 aplica-se o seguinte:
Mais do que um telegrama nominal não foi capaz de ser transferido para o módulo de potência.
Correção: Para CU31x e CUA31 temos:
Verificar a interface (ajuste e fixação) com o módulo de potência.

230073 <Local>Processamento de valores reais / nominais não está mais sincronizado.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comunicação com o módulo de potência não está mais sincronizada com o ciclo de controle de corrente.
Correção: Esperar até o restabelecimento da sincronização.

230074 <Local>Erro de comunicação entre a Control Unit e o Power Module

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Entre a Control Unit (CU) e o Power Module (PM) não é mais possível estabelecer uma comunicação através da interface. A CU pode ter sido desconectada ou conectada incorretamente.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
0 hex:
A Control Unit foi desconectada durante a operação do Power Module.
1 hex:
A Control Unit foi desconectada durante a operação do Power Module, mesmo com os monitoramentos de movimento seguros sem encoder habilitados. Isto não é suportado. Após a Control Unit ser reconectada, não foi mais possível estabelecer nenhuma comunicação como Power Module durante a operação.
20A hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module que possui um código diferente.

20B hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module que possui o mesmo código, mas um número de série diferente.
601 hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module, cuja classe de potência (dispositivo tipo chassi) não é suportada.

Correção: Conectar novamente a Control Unit (CU) ou a Control Unit Adapter (CUAxx) no Power Module de origem e prosseguir com a operação. Se necessário, executar um POWER ON na CU ou na CUA.

230080 <Local>Módulo de potência: Corrente aumentando muito rapidamente

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A unidade de potência detectou uma taxa excessiva de aumento da taxa de sobretensão.
- Controle de malha-aberta está parametrizada incorretamente.
- Motor está em curto-circuito ou com falha de terra (frame).
- Operação U/f: Rampa de subida com valor muito baixo.
- Operação U/f: Corrente nominal do motor muito maior que a do módulo de potência.
- Alimentação: Correntes de alta descarga e pós-carga para queda de tensão.
- Alimentação: Correntes de pós-carga para sobretensão durante monitoramento e queda de tensão no DC link.
- Alimentação: Corrente de curto-circuito ao ligar devido perda do reator de rede.
- Cabos de energia não estão conectados corretamente.
- Cabos de energia excederam o comprimento máximo permitido.
- Unidade de potência defeituosa.

Causas adicionais para dispositivos de comutação em paralelo (r0108.15 = 1):
- A unidade de potência foi desligada devido a uma falha de terra.
- O controle de malha fechada de corrente de circulação é muito lento ou foi definido como muito rápido.

Valor da falha (r0949, representação binária bit-a-bit):
Bit 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W

Correção:
- Verificar os dados do motor - se necessário, fazer o comissionamento.
- Verificar a configuração do circuito do motor (estrela - triângulo)
- Operação U/f: Aumentar a rapa de subida
- Operação U/f: Verificar assimetria entre corrente nominal do motor e unidade de potência.
- Alimentação: Verificar a qualidade da rede de alimentação.
- Alimentação: Reduzir a carga do motor.
- Alimentação: Corrigir a conexão do reator de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito e falha de terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir a unidade de potência.

Para equipamento em comutação paralela (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar os ajustes do controle de malha-fechada da corrente de circulação (p7036, p7037).

230081 <Local>Power Unit: Chaveando operações com muita frequência

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A Power Unit executou muitas operações de chaveamento para limitação de corrente.
- controle a malha fechada está parametrizado incorretamente.
- motor tem um curto circuito ou falha de aterramento (frame).

Operação V/f: Valor da rampa de subida muito baixo/
Operação V/f: corrente calculada do motor muito maior que aquela do Power Unit.

- Alimentação: Alto descarregamento e corrente de pós-carregamento para queda de tensão.
- Alimentação: Altas correntes de pós-carregamento para sobrecarga quando há queda na tensão do motor e no DC link.
- Alimentação: Correntes de curto-circuito na energização devido perda da linha do reator.
- cabos de energização não estão conectados corretamente.
- cabos de energização excederam o comprimento máximo permitido.

Power Unit defeituosa.
Causas adicionais para um dispositivo de chaveamento paralelo (r0108.15 = 1):
A Power Unit desligou devido a uma falha de aterramento.
O controle de circulação de corrente de malha fechada é também muito baixo ou foi habilitada muito rapidamente.
Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Correção: - Verificar os dados do motor - se necessário, fazer o comissionamento.
- Verificar a configuração do circuito do motor (estrela - triângulo)
- Operação U/f: Aumentar a rapa de subida
- Operação U/f: Verificar assimetria entre corrente nominal do motor e unidade de potência.
- Alimentação: Verificar a qualidade da rede de alimentação.
- Alimentação: Reduzir a carga do motor.
- Alimentação: Corrigir a conexão do reator de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito e falha de terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir a unidade de potência.

Para equipamento em comutação paralela (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar os ajustes do controle de malha-fechada da corrente de circulação (p7036, p7037).

230105 <Local>LT: Determinação de valor atual com erro

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No Power Stack Adapter (PSA) foi detectado pelo menos um canal de valor atual com erro.
Os canais de valor atual com erros são indicados no parâmetro de diagnose a seguir.
Correção: Avaliar parâmetro de diagnose.
Para o canal de valor atual que está com erro, verificar e eventualmente substituir os componentes.

230314 <Local>Módulo de potência: Alimentação de 24 V sobrecarregada através do PM

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A alimentação de 24 V através do Power Module (PM) está sobrecarregada.
Não foi conectada uma alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.
Correção: Conectar a alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

230315 <Local>Módulo de potência: Alimentação de 24 V sobrecarregada através do PM

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A alimentação de 24 V através do Power Module (PM) está sobrecarregada.
Não foi conectada uma alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

Correção: Conectar a alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

230502 <Local>Módulo de potência: DC-Link, sobretensão

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The power unit has detected overvoltage in the DC link on a pulse inhibit.
- device connection voltage too high.
- line reactor incorrectly dimensioned.
Alarm value (r0949, interpret decimal):
DC link voltage [1 bit = 100 mV].
Veja também: r0070

Correção: - Verificar a tensão do dispositivo (p0210).
- Verificar o dimensionamento do reator de linha.
Veja também: p0210

230600 <Local>SI MM: STOP A ativado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The "Safety Integrated" function integrated in the drive in the Motor Module (MM) has detected a fault and initiated STOP A (pulse suppression via the safety shutdown path of the Motor Module).
- forced checking procedure of the safety shutdown path of the Motor Module unsuccessful.
- subsequent response to fault F30611 (defect in a monitoring channel).
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Stop request from the Control Unit.
1005: Pulses suppressed although STO not selected and there is no internal STOP A present.
1010: Pulses enabled although STO is selected or an internal STOP A is present.
1020: Internal software error in the "Internal voltage protection" function. The "internal voltage protection" function is withdrawn. A STOP A that cannot be acknowledged is initiated.
9999: Subsequent response to fault F30611.

Correção: - Selecionar o torque desativado com segurança e depois retirar seleção.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Para Identificação de falha = 1020:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o Motor Module.
Para Identificação de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F30611 existente.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230611 <Local>SI MM: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The "Safety Integrated" function integrated in the drive in the Motor Module (MM) has detected a fault in the crosswise data comparison between the Control Unit (CU) and MM and initiated a STOP F.
As a result of this fault, after the parameterized transition has expired (p9858), fault F30600 is output (SI MM: STOP A initiated).
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Stop request from the Control Unit.
1 ... 999:
Number of the cross-compared data that resulted in this fault. This number is also displayed in r9895.
1: SI monitoring clock cycle (r9780, r9880).
2: SI enable safety functions (p9601, p9801). Crosswise data comparison is only carried out for the supported bits.
3: SI SGE changeover tolerance time (p9650, p9850).
4: SI transition period STOP F to STOP A (p9658, p9858).
5: SI enable Safe Brake Control (p9602, p9802).
6: SI Motion enable, safety-relevant functions (p9501, internal value).
7: SI pulse suppression delay time for Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: SI PROFIsafe address (p9610, p9810).
9: SI debounce time for STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).
10: SI delay time for pulse suppression for ESR (p9697, p9897).
11: SI Safe Brake Adapter mode, BICO interconnection (p9621, p9821).
12: SI Safe Brake Adapter relay ON time (p9622[0], p9822[0]).
13: SI Safe Brake Adapter relay OFF time (p9622[1], p9822[1]).
14: SI PROFIsafe telegram selection (p9611, p9811).
1000: Watchdog timer has expired.
Within the time of approx. 5 x p9650, alternatively, the following was defined:
- Too many switching operations have occurred at the EP terminal of the Motor Module.
- Via PROFIsafe/TM54F, STO was too frequently initiated (also as subsequent response).
- Safe pulse cancellation (r9723.9) was too frequently initiated (also as subsequent response).
1001, 1002: Initialization error, change timer / check timer.
1950: Module temperature outside the permissible temperature range.
1951: Module temperature not plausible.
2000: Status of the STO selection on the Control Unit and Motor Module are different.
2001: Feedback signal for safe pulse suppression on the Control Unit and Motor Module are different.
2002: Status of the delay timer SS1 on the Control Unit and Motor Module are different (status of the timer in p9650/p9850).
6000 ... 6999:
Error in the PROFIsafe control.
For these fault values, the failsafe control signals (failsafe values) are transferred to the safety functions.
The significance of the individual message values is described in safety message C01711.

Correção: Re fault value = 1 ... 5 and 7 ... 999:
- check the cross data comparison that resulted in a STOP F.
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
For fault value = 6:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
For fault value = 1000:
- check the wiring of the safety-relevant inputs (SGE) on the Control Unit (contact problems).
- PROFIsafe: Remove contact problems/faults at the PROFIBUS master/PROFINET controller.
- check the wiring of the failsafe inputs at the TM54F (contact problems).

Re fault value = 1001, 1002:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.
Re fault value = 2000, 2001, 2002:
- check the tolerance time SGE changeover and if required, increase the value (p9650/p9850, p9652/p9852).
- check the wiring of the safety-relevant inputs (SGE) (contact problems).
- check the cause of the STO selection in r9772. When the SMM functions are active (p9501 = 1), STO can also be selected using these functions.
- replace the Motor Module involved.
Re fault value = 6000 ... 6999:
Refer to the description of the message values in safety message C01711.
Note:
CU: Control Unit
EP: Enable Pulses (pulse enable)
ESR: Extended Stop and Retract
MM: Motor Module
SGE: Safety-relevant input
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (corresponds to Stop Category 1 acc. to EN60204)
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill

230620 <Local>SI MM: Torque desativado com segurança está ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The function "Safe Torque Off" (STO) of the basic functions was selected on the Motor Module (MM) via the input terminal and is active.
Note:
- This message does not result in a safety stop response.
- This message is not output when STO is selected using the Extended Functions.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230621 <Local>SI MM: Safe Stop 1 ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada no Motor Module (MM) e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Safety Stopre.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)

230625 <Local>SI MM: Sinal de vida nos dados de segurança está com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The "Safety Integrated" function integrated in the drive on the Motor Module (MM) has detected an error in the sign-of-life of the safety data between the Control Unit (CU) and MM and initiated a STOP A.
- there is either a DRIVE-CLiQ communication error or communication has failed.
- a time slice overflow of the safety software has occurred.
- The enable of the safety functions in both monitoring channels is inconsistent (p9601 = 0, p9801 <> 0).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - select Safe Torque Off and de-select again.
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check whether there is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the Motor Module involved and, if required, carry out a diagnostics routine for the faults identified.
- de-select all drive functions that are not absolutely necessary.
- reduce the number of drives.
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- Check the enable of the safety functions for both of the monitoring channels and if required, correct (p9601, p9801).
Note:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230630 <Local>SI MM: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The "Safety Integrated" function integrated in the drive on the Motor Module (MM) has detected a brake control error and initiated a STOP A.
Fault value (r0949, interpret decimal):
10:
Fault in "open holding brake" operation.
- Parameter p1278 incorrectly set.
- No brake connected or wire breakage (check whether brake releases for p1278 = 1 and p9602/p9802 = 0 (SBC de-activated)).
- Ground fault in brake cable.
30:
Fault in "close holding brake" operation.
- No brake connected or wire breakage (check whether brake releases for p1278 = 1 and p9602/p9802 = 0 (SBC de-activated)).
- Short-circuit in brake winding.
40:
Fault in "brake closed" state.
60, 70:
Fault in the brake control circuit of the Control Unit or communication fault between the Control Unit and Motor Module (brake control).
81: Safe Brake Adapter: Fault in "brake closed" state.
82: Safe Brake Adapter: Fault in "open brake" state.
83: Safe Brake Adapter: Fault in "close brake" state.
84,85:
Safe Brake Adapter: Fault in the brake control circuit of the Control Unit or communication fault between Control Unit and Motor Module (brake control).

Note:
The following causes may apply to fault values:
- motor cable is not shielded correctly.
- defect in control circuit of the Motor Module.

Correção: - Verificar o parâmetro p1278 (para SBC, só p1278 = 0 é permitido).
- Selecionar o Safe Torque Off e depois retirar seleção.
- Controlar conexão do freio de retenção do motor.
- Controlar função do freio de retenção do motor.
- Controlar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com os ajustes EMC (ex.: conectar o cabo do motor e os condutores do freio estão conectados com a placa e os conectores do motor estão bem conectados.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Operação com Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter:
- Verificar a conexão do Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.
- Substituir o Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.
Nota:
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated

230631 <Local>Brake control: external release active

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: For service purposes, the brake is supplied with voltage at terminal X4.1.
Correção: Remove the power supply at terminal X4.1.

230640 <Local>SI MM: Erro no atalho de desligamento do segundo canal

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The Motor Module has detected a communication error with the higher-level control or the TM54F to transfer the safety-relevant information or there is a communication error between Motor Modules connected in parallel.
Note:
This fault results in a STOP A that can be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: For the higher-level control, the following applies:
- check the PROFIsafe address in the higher-level control and Motor Modules and if required, align.
- save all parameters (p0977 = 1).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
For TM54F, carry out the following steps:
- start the copy function for the node identifier (p9700 = 1D hex).
- acknowledge hardware CRC (p9701 = EC hex).
- save all parameters (p0977 = 1).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
For a parallel connection, the following applies:
- check the PROFIsafe address in the Control Unit and Motor Module and if required, align.
- save all parameters (p0977 = 1).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.

The following generally applies:
- upgrade the Motor Module software.
Note:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Veja também: p9810

230649 <Local>SI MM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated no Motor module.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Repetir a colocação em funcionamento da função Safety Integrated e executar POWER ON.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o Motor Module.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230650 <Local>SI MM: Teste de aprovação necessário

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The "Safety Integrated" function on the Motor Module requires an acceptance test.
Note:
This fault results in a STOP A that can be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
130: Safety parameters for the Motor Module not available.
Note:
This fault value is always output when Safety Integrated is commissioned for the first time.
1000: Reference and actual checksum in the Motor Module are not identical (booting).
- as a result of the changed current controller sampling time (p0115[0]), the clock cycle time for the Safety Integrated Basic Functions (r9880) was adapted.
- at least one checksum-checked piece of data is defective.
- Safety parameters set offline and loaded into the Control Unit.
2000: Reference and actual checksum on the Motor Module are not identical (commissioning mode).
- reference checksum incorrectly entered into the Motor Module (p9899 not equal to r9898).
2003: Acceptance test is required as a safety parameter has been changed.
2005: The safety logbook has identified that the safety checksums have changed. An acceptance test is required.
3003: Acceptance test is required as a hardware-related safety parameter has been changed.
9999: Subsequent response of another safety-related fault that occurred when booting that requires an acceptance test.

Correção: For fault value = 130:
- carry out safety commissioning routine.

For fault value = 1000:
- check the Safety Integrated Basic Functions (r9880) and adapt the reference checksum (p9899).
- again carry out safety commissioning routine.
- replace the memory card or Control Unit.
- Using STARTER, activate the safety parameters for the drive involved (change settings, copy parameters, activate settings).
For fault value = 2000:
- check the safety parameters in the Motor Module and adapt the reference checksum (p9899).
Re fault value = 2003, 2005:
- Carry out an acceptance test and generate an acceptance report.
The procedure when carrying out an acceptance test as well as an example of the acceptance report are provided in the following literature:
SINAMICS S120 Function Manual Safety Integrated
For fault value = 3003:
- carry out the function checks for the modified hardware and generate an acceptance report.
The procedure when carrying out an acceptance test as well as an example of the acceptance report are provided in the following literature:
SINAMICS S120 Function Manual Safety Integrated
For fault value = 9999:
- carry out diagnostics for the other safety-related fault that is present.
Note:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Veja também: p9799, p9899

230651 <Local>SI MM: Sincronização com a Control Unit falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The "Safety Integrated" function integrated in the drive is requesting synchronization of the safety time slices on the Control Unit and Motor Module. This synchronization routine was unsuccessful.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230652 <Local>SI MM: Ciclo de monitoração não permitido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The Safety Integrated monitoring clock cycle cannot be maintained due to the communication conditions requested in the system.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - if fault F01652 simultaneously occurs, apply the remedy/countermeasure described there.
- Upgrade the firmware of the Motor Module to a later version.
Note:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230655 <Local>SI MM: Equalização das funções de monitoração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Ocorreu um erro durante a equalização das funções de monitoração do Safety Integrated da Control Unit (CU) e do Motor Module (MM). A Control Unit e o Motor Module não puderam determinar um bloco conjunto nas funções de monitoração do SI.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- Versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor Module são incompatíveis.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230656 <Local>SI MM: Parâmetros do Motor Module incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: When accessing the Safety Integrated parameters for the Motor Module (MM) in the non-volatile memory, an error has occurred.
Note:
This fault results in a STOP A that can be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
129:
- safety parameters for the Motor Module corrupted.
- drive with enabled safety functions was possibly copied offline using the commissioning software and the project downloaded.
131: Internal software error on the Control Unit.
255: Internal Motor Module software error.
Correção: - Executar a colocação em funcionamento do Safety.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Para o valor de falha = 129:
- Ativar o modo de colocação em funcionamento do Safety (p0010 = 95).
- Adaptar o endereço de PROFIsafe (p9610).

- Inicializar a função de cópia para parâmetro SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar a alteração de dados (p9701 = DC hex).
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento do Safety (p0010 = 0).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230657 <Local>SI CU: PROFIsafe telegram number invalid

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: The PROFIsafe telegram number set in p9811 is not valid.
When PROFIsafe is enabled (p9801.3 = 1), then a telegram number greater than zero must be entered in p9811.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Veja também: p9611, p60022
Correção: Check the telegram number setting (p9811).

230659 <Local>SI MM: Pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The write request for one or several Safety Integrated parameters on the Motor Module (MM) was rejected.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
10: An attempt was made to enable the STO function although this cannot be supported.
11: An attempt was made to enable the SBC function although this cannot be supported.
13: An attempt was made to enable the SS1 function although this cannot be supported.
14: An attempt was made to enable the safe motion monitoring function with the higher-level control, although this cannot be supported.
15: An attempt was made to enable the motion monitoring functions integrated in the drive although these cannot be supported.
16: An attempt was made to enable the PROFIsafe communication - although this cannot be supported or the version of the PROFIsafe driver used on the CU and MM is different.
18: An attempt was made to enable the PROFIsafe function for Basic Functions although this cannot be supported.
19: For ESR, an attempt was made to enable the delay for pulse suppression, although this cannot be supported.
33: An attempt was made to enable the motion monitoring functions without selection integrated in the drive (p9601.5, p9801.5), although this cannot be supported.
Veja também: r9771, r9871
Correção: Re fault value = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19:
- check whether there are faults in the safety function alignment between the Control Unit and the Motor Module involved (F01655, F30655) and if required, carry out diagnostics for the faults involved.
- use a Motor Module that supports the required function.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.

For fault value = 33:
- Deselect motion monitoring functions without selection integrated in drive (p9601.5, p9801.5) and
select safety functions that are supported (see p9771/p9871),

or:
- use a Motor Module that supports the required function.
- upgrade the Motor Module software.
- upgrade the Control Unit software.

Note:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponds to Stop Category 1 acc. to EN60204)
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill

230662 <Local>Erro na comunicação interna

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro na comunicação interna do módulo.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Execute o procedimento de POWER ON (power off/on).
- Atualize o firmware para a última versão.
- Contate o Hotline.

230664 <Local>Erro durante a inicialização

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Um erro ocorreu durante a inicialização.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Correção: - Execute o procedimento de POWER ON (power off/on).
- Atualize o firmware para a última versão.
- Contate o Hotline.

230665 <Local>SI MM: O sistema está defeituoso

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectado um defeito no sistema antes da última ou na atual inicialização. Eventualmente foi executada uma reinicialização (Reset).

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
200000 hex, 400000 hex:
- Erro na atual inicialização/operação.
2 hex:
- Os parâmetros p9500 e p9300 não são iguais (se ao mesmo tempo for exibida a mensagem C30711 do Safety).
Outros valores:
- Defeito antes da última inicialização no sistema.

Correção: - Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar a igualdade dos parâmetros p9500 e p9300 (se ao mesmo tempo for exibida a mensagem C30711 do Safety).
Para o valor de falha = 400000 hex:
- Certifique-se de que a Control Unit está realmente ligada com o Power Module.

230666 <Local>SI Motion MM: Sinal 1 estático na F-DI para confirmação segura

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Existe um sinal 1 lógico por mais de 10 segundos na F-DI parametrizado no p10106 .
Se na F-DI não houver nenhuma confirmação própria para a confirmação segura, então deve aparecer um sinal 0 lógico estático. Com isso é evitada uma confirmação segura acidental (e o sinal "Internal Event Acknowledge") quando ocorre uma ruptura de fio ou uma das duas entradas digitais for violada.
Correção: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10106).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

230672 <Local>SI CU: Software de Control Unit incompatível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The existing Control Unit software does not support the safe drive-based motion monitoring function.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o Motor Module (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar Control Unit que ofereça suporte ao monitoramento de movimento.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
SI: Safety Integrated

230674 <Local>SI Motion MM: Safety function not supported by PROFIsafe telegram

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: The monitoring function enabled in p9301 and p9801 is not supported by the currently set PROFIsafe telegram (p9811).
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret bitwise binary):
Bit 24 = 1:
Transfer SLS (SG) limit value via PROFIsafe not supported (p9301.24).
Bit 25 = 1:
Transfer safe position via PROFIsafe is not supported (p9301.25).

Correção: - deselect the monitoring function involved (p9301, p9801).
- set the matching PROFIsafe telegram (p9811).
Note:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed
SP: Safe Position

230680 <Local>SI Motion MM: Erro de checksum das monitorações seguras

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The actual checksum calculated by the Motor Module and entered in r9398 over the safety-relevant parameters does not match the reference checksum saved in p9399 at the last machine acceptance.
Safety-relevant parameters have been changed or a fault is present.
Note:
This fault results in a STOP A that can be acknowledged.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Checksum error for SI parameters for motion monitoring.
1: Checksum error for SI parameters for component assignment.

Correção: - check the safety-relevant parameters and if required, correct.
- set the reference checksum to the actual checksum.
- execute the function "Copy RAM to ROM".
- perform a POWER ON if safety parameters requiring a POWER ON have been modified.
- carry out an acceptance test.

230681 <Local>SI Motion MM: Valor de parâmetro incorreto

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The parameter cannot be parameterized with this value.
Note:
This message does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal): yyyyxxxx dec:
yyyy = supplementary information,
xxxx = parameter
yyyy = 0: no additional information available.

xxxx = 9301:
It is not permissible to enable the function "n<nx hysteresis and filtering" (p9301.16) in conjunction with the function "extended functions without selection" (p9801.5).
xxxx = 9385:
For Safety encoderless and synchronous motor, p9385 must be set to 4.

xxxx = 9801:
yyyy = 1:
If motion monitoring functions integrated in the drive (p9801.2 = 1) and extended functions without selection (p9801.5 = 1) are activated, then PROFIsafe (p9801.3 = 1) is not possible.
yyyy = 2:
Extended functions without selection (p9801.5 =1) are enabled, without enabling motion monitoring functions integrated in the drive (p9801.2).
yyyy = 3:
Onboard F-DI are enabled, without enabling motion monitoring functions integrated in the drive (p9801.2).
yyyy = 5:
Transfer of the SLS limit value via PROFIsafe (p9301.24) has been enabled, without enabling PROFIsafe.
yyyy = 6:
Transfer of the safe position via PROFIsafe (p9301.25) has been enabled, without enabling PROFIsafe.

Correção: - correct the parameter (if required, also on the CU side, p9601).
xxxx: parameter, yyyy: additional information.

If the encoder parameters (p9526/p9326) have different values, start the copy function for SI parameters on the drive (p9700 = 57 hex).

xxxx = 9301:
- Correct parameters p9501.16 and p9301.16, or deselect the extended functions without selection (p9801.5).
xxxx = 9317:
Further, p9316.0 should be checked.
xxxx = 9801:
yyyy = 1:
Only enable motion monitoring functions integrated in the drive (p9801.2 = 1) and extended functions without selection (p9801.5 = 1) – or only PROFIsafe (p9801.3 = 1).
yyyy = 2, 3:
Enable motion monitoring functions integrated in the drive (p9801.2 = 1).
yyyy = 5:
To transfer the SLS limit values via PROFIsafe (p9301.24 = 1), also enable PROFIsafe (p9801.3 =1) and motion monitoring functions integrated in the drive (p9801.2 = 1).
yyyy = 6:
For the safe position via PROFIsafe (p9301.25 = 1), also enable PROFIsafe (p9801.3 =1) and motion monitoring functions integrated in the drive (p9801.2 = 1).

230682 <Local>SI Motion MM: Função de monitoração não suportada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The monitoring function enabled in p9301, p9501, p9601, p9801, p9307 or p9507 is not supported in this firmware version.
Note:
This message does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Monitoring function SLP not supported (p9301.1).
2: Monitoring function SCA not supported (p9301.7 and p9301.8 ... 15).
3: Monitoring function SLS override not supported (p9301.5).
4: Monitoring function external ESR activation not supported (p9301.4).
5: Monitoring function F-DI in PROFIsafe not supported (p9301.30).
6: Enable actual value synchronization not supported (p9301.3).
9: Monitoring function not supported by the firmware or enable bit not used.
12: This Control Unit does not support operation of safety functions with a higher-level control (e.g. SINUMERIK).
24: Monitoring function SDI not supported.
26: Hysteresis and filtering for SSM monitoring function without an encoder not supported (p9301.16).
27: This hardware does not support onboard F-DI and F-DO.
30: The firmware version of the Motor Module is older than the version of the Control Unit.

33: Safety functions without selection not supported (p9601.5, p9801.5).
34: This module does not support safe position via PROFIsafe.
36: Function "SS1 without OFF3" not supported.

Correção: - de-select the monitoring function involved (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507).
- Upgrade the Motor Module firmware.
Note:
ESR: Extended Stop and Retract
SCA: Safe Cam / SN: Safe software cam
SDI: Safe Direction (safe motion direction)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position / SE: Safe software limit switches
SLS: Safely-Limited Speed / SG: Safely reduced speed
SP: Safe Position
SS1: Safe Stop 1
Veja também: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683 <Local>SI Motion MM: Falta liberação de SOS/SLS

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: As funções básicas de safety- relevante "SOS/SLS" não é habilitado no p9301 embora outras funções de monitoramento de safety- relevante são habilitadas.
Nota:
Está mensagem não resulta em uma reação de parada segura.
Correção: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9301.0) e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9301

230684 <Local>SI Motion MM: Safely limited position limit values interchanged

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: For the function "Safely-Limited Position" (SE), a lower value is in p9534 than in p9535.
Note:
This fault does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Limit values SLP1 interchanged.
2: Limit values SLP2 interchanged.
Correção: Corrigir os valores limite no p9534 e p9535 e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)

230685 <Local>SI Motion MM: O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The limit value for the function "Safely-Limited Speed" (SLS) is greater than the speed that corresponds to an encoder limit frequency of 500 kHz.
Note:
This message does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Maximum permissible speed.

Correção: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9331

230688 <Local>SI Motion MM: Sincronização de valor atual não é permitida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: - It is not permissible to enable actual value synchronization for a 1-encoder system.
- It is not permissible to simultaneously enable actual value synchronization and a monitoring function with absolute reference (SCA/SLP).
- It is not permissible to simultaneously enable actual value synchronization and safe position via PROFIsafe.
Note:
This fault results in a STOP A that cannot be acknowledged.

Correção: - Either select the "actual value synchronization" function or parameterize a 2-encoder system.
- Either de-select the function "actual value synchronization" or the monitoring functions with absolute reference (SCA/SLP) and carry out a POWER ON.
- Either deselect the "actual value synchronization" function or do not enable "Safe position via PROFIsafe".
Note:
SCA: Safe Cam / SN: Safe software cam
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position / SE: Safe software limit switches
SP: Safe Position
Veja também: p9501, p9526

230692 <Local>SI Motion MM: Parameter value not permitted for encoderless

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The parameter cannot be parameterized with this value if encoderless motion monitoring functions have been parameterized in p9306.
Note:
This message does not result in a safety stop response.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number with the incorrect value.
Veja também: p9301

Correção: Corrigir os valores dos parâmetros ou desabilitar a função de monitoramento de movimento sem encoder.
Veja também: p9301, p9501

230693 <Local>SI MM: Os parâmetros de configuração de safety mudaram, é requerido um warm restart/POWER ON

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Safety parameters have been changed; these will only take effect following a warm restart or POWER ON.
Notice:
All changed parameters of the safety motion monitoring functions will only take effect following a warm restart or POWER ON.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Parameter number of the safety parameter which has changed, necessitating a warm restart or POWER ON.
Correção: - Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Nota:
Antes da realização do teste de aprovação deve ser executado um POWER ON em todos os componentes.

230700 <Local>SI Motion MM: STOP A ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The drive is stopped via a STOP A (pulses are suppressed via the safety shutdown path of the Control Unit).
Possible causes:
- stop request from the Control Unit.
- pulses not suppressed after a parameterized time (p9357) after test stop selection.
- subsequent response to the message C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR limit exceeded".
- subsequent response to the message C30714 "SI Motion MM: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C30701 "SI Motion MM: STOP B initiated".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C30716 "SI Motion MM: tolerance for safe motion direction exceeded".
Correção: - remove the cause to the fault on the Control Unit.
- check the value in p9357, if required, increase the value.
- check the shutdown path of the Control Unit (check DRIVE-CLiQ communication).
- carry out a diagnostics routine for message C30706.
- carry out a diagnostics routine for message C30714.
- carry out a diagnostics routine for message C30701.
- carry out a diagnostics routine for message C30715.
- carry out a diagnostics routine for message C30716.
- replace the Motor Module/Power Module
- replace Control Unit.
This message can only be acknowledged via the Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe.
Note:
SAM: Safe Acceleration Monitor (safe acceleration monitoring)
SBR: Safe Brake Ramp (safe brake ramp monitoring)
SI: Safety Integrated

230701 <Local>SI Motion MM: STOP B ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM (OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive is stopped via a STOP B (braking along the OFF3 ramp).
As a result of this fault, after the time parameterized in p9356 has expired or after the speed threshold parameterized in p9360 has been fallen below, message C30700 "SI Motion MM: STOP A initiated" is output.
Possible causes:
- stop request from the Control Unit.
- subsequent response to the message C30714 "SI Motion MM: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C30711 "SI Motion MM: Defect in a monitoring channel".
- subsequent response to the message C30707 "SI Motion MM: tolerance for safe operating stop exceeded".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C30716 "SI Motion MM: tolerance for safe motion direction exceeded".

Correção: - remove the cause to the fault on the Control Unit.
- carry out a diagnostics routine for message C30714.
- carry out a diagnostics routine for message C30711.
- carry out a diagnostics routine for message C30707.
- carry out a diagnostics routine for message C30715.
- carry out a diagnostics routine for message C30716.
This message can only be acknowledged via the Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe.
Note:
SI: Safety Integrated

230706 <Local>SI Motion MM: SAM/SBR com limite excedido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9306 = 0) ou sem encoder com monitoramento ajustado para aceleração (p9306 = 3):
SAM - Monitoramento seguro para aceleração. Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.
Funções de monitoramento de movimento sem encoder com monitoramento de rampa de frenagem ajustado (p9306 = 1):
SBR - Monitoramento seguro de rampa de frenagem. Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou a comutação SLS para a faixa de velocidade mais baixa, a velocidade excedeu a tolerância configurada.
- Através de F-DI ou PROFIsafe.
O acionamento é parado através da mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A disparado".

Correção: Verificar o comportamento de frenagem, e eventualmente corrigir a tolerância para a função "SAM" ou a parametrização da função "SBR".
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230707 <Local>SI Motion MM: Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A posição atual se afastou da posição nominal mais do que a tolerância de parada.
O acionamento é parado através da mensagem C30701 "SI Motion MM: STOP B ativado".

Correção: - Controlar se existem outras falhas do Safety e eventualmente executar o diagnóstico para as respectivas falhas.
- Controlar se a tolerância de parada é compatível com a precisão e dinâmica de controle do eixo. Executar POWER ON.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9530

230708 <Local>SI Motion MM: STOP C ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: STOP2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The drive is stopped via a STOP C (braking along the OFF3 ramp).
"Safe Operating Stop" (SOS) is activated after the parameterized time has expired.
Possible causes:
- stop request from the higher-level control.
- subsequent response to the message C30714 "SI Motion MM: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C30716 "SI Motion MM: tolerance for safe motion direction exceeded".
Veja também: p9552
Correção: - remove the cause of the fault at the control.
- carry out a diagnostics routine for messages C30714, C30715, C30716.
This message can only be acknowledged via the Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe.
Note:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop / SBH: Safe operating stop

230709 <Local>SI Motion MM: STOP D ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The drive is stopped via a STOP D (braking along the path).
"Safe Operating Stop" (SOS) is activated after the parameterized time has expired.
Possible causes:
- stop request from the Control Unit.
- subsequent response to the message C30714 "SI Motion MM: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C30716 "SI Motion MM: tolerance for safe motion direction exceeded".
Veja também: p9353, p9553
Correção: - remove the cause of the fault at the control.
- carry out a diagnostics routine for messages C30714, C30715, C30716.
This message can only be acknowledged via the Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe.
Note:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop / SBH: Safe operating stop

230710 <Local>SI Motion MM: STOP E disparado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The drive is stopped via a STOP E (retraction motion).
"Safe Operating Stop" (SOS) is activated after the parameterized time has expired.
Possible causes:
- stop request from the higher-level control.
- subsequent response to the message C30714 "SI Motion MM: Safely-Limited Speed exceeded".
- subsequent response to the message C01715 "SI Motion CU: Safely-limited position exceeded".
- subsequent response to the message C30716 "SI Motion MM: tolerance for safe motion direction exceeded".
Veja também: p9354, p9554

Correção: - remove the cause of the fault at the control.
- carry out a diagnostics routine for messages C30714, C30715, C30716.
This message can only be acknowledged via the Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe.
Note:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop / SBH: Safe operating stop

230711 <Local>SI Motion MM: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: When cross-comparing the two monitoring channels, the drive detected a difference between the input data or results of the monitoring functions and initiated a STOP F. One of the monitoring functions no longer reliably functions - i.e. safe operation is no longer possible.
If at least one monitoring function is active, then after the parameterized timer has expired, the message C30701 "SI Motion: STOP B initiated" is output. The message is output with message value 1031 when the Sensor Module hardware is replaced.
The following message values may also occur in the following cases if the cause that is explicitly mentioned does not apply:
- differently parameterized cycle times (p9500/p9300, p9511/p9311).
- differently parameterized axis types (p9502/p9302).
- excessively fast cycle times (p9500/p9300, p9511/p9311).
- incorrect synchronization.
Message value (r9749, interpret decimal):
Note:
The significance of the individual message values is described in safety message C01711 of the Control Unit.
0 ... 999:
Number of the cross-compared data that resulted in this message.
1000: Watchdog timer has expired. Too many signal changes have occurred at safety-relevant inputs.
1001: Initialization error of watchdog timer.
1003:
Reference tolerance exceeded.
When the user agreement is set, the difference between the new reference point that has been determined after power up (absolute encoder) or reference point approach (distance-coded or incremental measuring system) and the safe actual position (saved value + traversing distance) is greater than the reference tolerance (p9344). In this case, the user agreement is withdrawn.
1011: Acceptance test status between the monitoring channels differ.
1012: Plausibility violation of the actual value from the encoder.
1020: Cyc. communication failure between the monit. cycles.
1021: Cyc. communication failure between the monit. channel and Sensor Module.
1023: Error in the effectiveness test in the DRIVE-CLiQ encoder
1030: Encoder fault detected from another monitoring channel.
1031: Data transfer error between the monitoring channel and the Sensor Module (p9526/p9326).
1040: Pulses suppressed with active encoderless monitoring functions.
1041: Current absolute value too low (encoderless)
1042: Current/voltage plausibility error
1043: Too many acceleration phases

1044: Actual current values plausibility error.
1045: CRC of the standstill position incorrect.
5000 ... 5140:
PROFIsafe message values.
For these fault values, the failsafe control signals (failsafe values) are transferred to the safety functions.
6000 ... 6166:
PROFIsafe message values (PROFIsafe driver for PROFIBUS DP V1/V2 and PROFINET).
For these fault values, the failsafe control signals (failsafe values) are transferred to the safety functions.
7000 ... 7002:
Message values of the "Safe position via PROFIsafe" function.
Veja também: p9555, r9725

Correção: Re message value = 1002:
- Perform safe acknowledgment, set the user agreement in both monitoring channels simultaneously (within 2 s).

Re message value = 1003:
- check the mechanical system of the axis. It is possible that the axis was shifted when switched-off, and the last saved actual position no longer corresponds with the new actual position after the system has been powered up again.
- Increase the tolerance for the actual value comparison when referencing (p9344).

Then check the actual values, perform a POWER ON and set the user agreement again.
Re message value = 1004:
For 1., the following applies: Perform safe acknowledgment. Set the user agreement again.
For 2., the following applies: Perform safe acknowledgment. Only set the user agreement again if the axis has been referenced.
Re message value = 1030:
- check the encoder connection.
- if required, replace the encoder.

Re message value = 1031:
When replacing a Sensor Module, carry out the following steps:
- start the copy function for the node identifier on the drive (p9700 = 1D hex).
- acknowledge the hardware CRC on the drive (p9701 = EC hex).
- save all parameters (p0977 = 1).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.

The following always applies:
- check the encoder connection.
- if required, replace the encoder.

Re message value = 1040:
- de-select encoderless monitoring functions, select and de-select STO.
- if monitoring function is active, issue "SLS" pulse enable within 5 s of de-selecting STO.

Re other message values:
- the significance of the individual message values is described in safety message C01711.

Note:
This message can only be acknowledged via the Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe.
Veja também: p9300, p9500

230712 <Local>SI Motion MM: Defeito no processamento F-IO

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: When cross checking and comparing the two monitoring channels, the drive detected a difference between parameters or results of the F-IO processing and initiated a STOP F. One of the monitoring functions no longer reliably functions - i.e. safe operation is no longer possible.
The safety message C30711 with message value 0 is also displayed due to initiation of STOP F.
If at least one monitoring function is active, the safety message C30701 "SI Motion: STOP B initiated" is output after the parameterized timer has expired.
Message value (r9749, interpret decimal):
Number of the cross-compared data that resulted in this message.
Refer to the description of the message values in safety message C01712.

Correção: - Verificar e, se necessário, corrigir a parametrização nos parâmetros afetados.
- Garantir a igualdade através da cópia os dados SI para o segundo canal e depois realizar um teste de aprovação.
- Verificar o ciclo de monitoramento quanto à igualdade (p9500, p9300).
Nota:
Esta mensagem pode ser confirmada através da F-DI ou PROFIsafe.
Veja também: p9300, p9500

230714 <Local>SI Motion MM: Velocidade limitada de segurança excedida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O acionamento movimentou-se mais rápido que o valor limite de velocidade (p9331) previsto. O acionamento é parado pela reação de parada projetada (p9363).
Valor de mensagem (r9749, representação decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.
Correção: - Verificar o programa de deslocamento no comando numérico.
- Verificar os limites para a função "SLS" e corrigir (p9331), se necessário.
Nota:
Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
Veja também: p9331, p9363

230715 <Local>SI Motion MM: Safely-limited position exceeded

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The axis has moved past a parameterized position that is monitored by the "SLP" function.
Message value (r9749, interpret decimal):
10: SLP1 violated.
20: SLP2 violated.
Correção: - check the traversing/motion program in the control.
- check the limits for "SLP" function and if required, adapt (p9534, p9535).
This message can be acknowledged as follows:
- motion monitoring functions with SINUMERIK: Via the machine control panel
Note:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position / SE: Safe software limit switches
Veja também: p9334, p9335

230716 <Local>SI Motion MM: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The tolerance for the "safe motion direction" function was exceeded. The drive is stopped as a result of the configured stop response (p9366).
Message value (r9749, interpret decimal):
0: Tolerance for the "safe motion direction positive" function exceeded.
1: Tolerance for the "safe motion direction negative" function exceeded.

Correção: - check the traversing/motion program in the control.
- check the tolerance for "SDI" function and if required, adapt (p9364).
This message can be acknowledged as follows:
- Deselect the "SDI" function and select again.
- Perform a safe acknowledgment via F-DI or PROFIsafe.
Note:
SDI: Safe Direction (safe motion direction)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9364, p9365, p9366

230730 <Local>SI Motion MM: Reference block for dynamic safely limited speed invalid

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The reference block transferred via PROFIsafe is negative.
A reference block is used to generate a referred velocity limit value based on the reference quantity "Velocity limit value SLS1" (p9331[0]).
The drive is stopped as a result of the configured stop response (p9363[0]).
Message value (r9749, interpret decimal):
requested, invalid reference block.

Correção: In the PROFIsafe telegram, input data S_SLS_LIMIT_IST must be corrected.
This message can only be acknowledged via the Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe.
Note:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed

230770 <Local>SI Motion MM: Erro por discrepância das entradas/saídas à prova de erros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: As entradas/saídas digitais à prova de erros (F-DI/F-DO) apresentam um estado diferente maior do que o parametrizado no p10002/p10102.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex
xxxx: Erro por discrepância nas entradas digitais à prova de erros (F-DI).
Bit 0: Erro por discrepância na F-DI 0
Bit 1: Erro por discrepância na F-DI 1
...
yyyy: Erro por discrepância nas saídas digitais à prova de erros (F-DO).
Bit 0: Erro por discrepância na F-DO 0
...
Nota:
Se vários erros por discrepância ocorreram sequencialmente, então esta falha será mencionada apenas para o primeiro erro ocorrido.

Correção: - Inspecionar a fiação da F-DI (problemas de contato).

Nota:
Esta mensagem pode ser confirmada através da F-DI ou PROFIsafe.
Os erros por discrepância de uma F-DI somente podem ser confirmados totalmente se for executada uma confirmação segura após a eliminação da causa da falha (p10006 ou confirmação via PROFIsafe). Enquanto a confirmação segura não for executada, a respectiva F-DI persistirá internamente em estado seguro.
Em processos de manobra cíclicos na F-DI, eventualmente, o tempo de discrepância deverá ser adaptado à frequência de comutação.

Se a duração do período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do p10002, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:
p10002 < (tp / 2) - td (o tempo de discrepância deve ser menor que a metade da duração de período menos o tempo de discrepância real)
p10002 >= p9500 (o tempo de discrepância deve ser pelo menos igual ao p9500)
p10002 > td (o tempo de discrepância deve ser maior que o tempo de discrepância real de comutação)
td = Possível tempo de discrepância real em ms, que pode ocorrer em um processo de manobra. Este deve equivaler pelo menos a 1 ciclo de amostragem SI (veja o p9500).
tp = Duração de período de um processo de manobra em ms.
Com a estabilização p10017 ativada o tempo de discrepância é pré-definido diretamente pelo tempo de estabilização.

Se a duração de período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do tempo de estabilização, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:
p10002 < p10017 + 1 ms - td
p10002 > td
p10002 >= p9500

Exemplo:
Com um ciclo de amostragem SI de 12 ms e uma frequência de comutação de 110 ms (p10017 = 0) o tempo de discrepância pode ser configurado no máximo pelas seguintes condições:
p10002 <= (110/2 ms) - 12 ms = 43 ms
Como resultado temos o p10002 arredondado <= 36 ms (visto que o tempo de discrepância é assumido como um valor arredondado nos ciclos de amostragem SI, deve-se arredondar até um ciclo de amostragem SI inteiro, caso não seja um múltiplo de um ciclo de amostragem SI).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

230772 <Local>SI Motion MM: Parada de teste das entradas/saídas à prova de erros ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No momento é executada a parada de teste para as entradas digitais à prova de erros (F-DI) e/ou saídas digitais à prova de erros (F-DO).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)
Correção: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.

230773 <Local>SI Motion MM: Parada de teste com erro, Motor Module

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu uma falha no MM durante a parada de teste das saídas à prova de erros.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
RRRVWXYZ hex:
R: Reservado.
V: Estado real do canal DO afetado (comp. X) na CU (corresponde aos estados retornados do HW, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
W: Estado exigido do canal DO afetado (comp. X, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
X: Canais DO afetados que apresentam uma falha (Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
Y: Motivo da falha da parada de teste.
Z: Estado da parada de teste, no qual ocorreu a falha.

Y: Motivo da falha da parada de teste
Y = 1: Lado do MM em estado incorreto de parada de teste (falha interna).
Y = 2: Os estados esperados dos DOs não foram preenchidos (CU305: Readback via DI 22 / CU240 Readback DI 2).
Y = 3: Estado de temporizados com falha por parte da CU (falha interna)
Y = 4: Os estados das DOs de diagnóstico não foram preenchidos (CU305: Readback interno no canal MM).
Y = 5: Os estados das segundas DOs de diagnóstico não foram preenchidos (CU305: Readback interno no canal CU).
Dependendo do motivo da falha (2, 4 ou 5) o X e o V indicam o estado da Di e da DO de diagnóstico, respectivamente.
No caso de várias falhas de parada de teste, será indicada a primeira falha ocorrida.

Z: Estado da parada de teste e com isso as ações de teste associadas
Z = 0 ... 3: Fase de sincronização de uma parada de teste entre a CU e o Motor Module sem ações de manobra
Z = 4: DO + OFF e DO - OFF
Z = 5: Verificação da ação esperada
Z = 6: DO + ON e DO - ON
Z = 7: Verificação da ação esperada
Z = 8: DO + OFF e DO - ON
Z = 9: Verificação da ação esperada
Z = 10: DO + ON e DO - OFF
Z = 11: Verificação da ação esperada
Z = 12: DO + OFF e DO - OFF
Z = 13: Verificação da ação esperada
Z = 14: Fim da parada de teste

Ações esperadas de diagnóstico em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: 0/-/-/1
7: 0/-/-/0
9: 0/-/-/0
11: 1/-/-/1
13: 0/-/-/1
Segundas ações esperadas de diagnóstico em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: -/-/-/1
7: -/-/-/0
9: -/-/-/1
11: -/-/-/0
13: -/-/-/1
Ações esperadas de DI em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: -/1/1/-
7: -/0/0/-
9: -/0/1/-
11: -/0/1/-
13: -/1/1/-

Exemplo:
É mencionada a falha F01773 (CU) com valor de falha = 0001_0127 e a mensagem F30773 (MM) com valor de mensagem = 0000_0127.
Isto significa que no estado 7 (Z = 7) após a mudança (manobra) da DO-0 (X = 1) para ON/ON o estado do sinal externo de retorno não foi corretamente definido (Y = 2).
Aqui o valor de falha 0001_0127 indica que se esperava o 0 (W = 0) e do hardware foi retornado 1 (V = 1).
Aqui o valor de falha 0000_0127 no MM indica a ação esperada.

	O W e o V sempre são idênticos na falha F30773 e indicam com o 0 que se esperava o 0 na entrada de retorno, o qual, todavia, não estava presente no outro canal (na CU).
Correção:	Inspecionar das F-DOs e reiniciar a parada de teste. Nota: A falha será eliminada assim que a parada de teste for concluída com sucesso. No caso de várias falhas de parada de teste, será indicada a primeira falha ocorrida. Eventualmente, após a reinicialização da parada de teste, será mencionada a próxima falha de parada de teste presente.

230797 <Local>SI Motion MM: Axis not safely referenced

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The standstill position saved before powering down does not match the actual position determined at power-up.
Message value (r9749, interpret decimal):
1: Axis not referenced.
2: User agreement missing.
Correção: If safe automatic referencing is not possible the user must issue a user agreement for the new position using the softkey. This mean that this position is then designated as safety-relevant.
Note:
SI: Safety Integrated

230798 <Local>SI Motion MM: Parada de teste em andamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O Test Stop está ativa.
Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada com a conclusão da parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated

230799 <Local>SI Motion MM: Modo de teste de aprovação ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O modo de teste de aprovação está ativo. As mensagens de POWER ON das funções seguras de monitoração de movimentos podem confirmadas durante o teste de aprovação com as opções de confirmação do comando de nível superior.
Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aceptância.
Nota:
SI: Safety Integrated

230800 <Local>Módulo de potência: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: SEM
Causa: O módulo de potência detectou pelo menos um erro.
Correção: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

230801 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the power unit concerned.
The computing time load might be too high.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção:
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- remove DRIVE-CLiQ components that are not required.
- de-select functions that are not required.
- if required, increase the sampling times (p0112, p0115).
- replace the component involved.

230802 <Local>Módulo de potência: Timeout

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um timeout.
Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230804 <Local>Módulo de potência: CRC

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF2 (OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A CRC error has occurred for the power unit.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230805 <Local>Módulo de potência: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Correção: Substituir módulo.

230809 <Local>Módulo de potência: Informação inválida de ativação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: For 3P gating unit, the following applies:
The last switching status word in the setpoint telegram is identified by the end ID. Such an end ID was not found.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230810 <Local>Módulo de potência: Watchdog Timer

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na inicialização foi detectado que a causa para o Reset anterior foi um excesso do SAC-Watchdog-Timer.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230820 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the power unit concerned.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9916

230835 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the power unit concerned. The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

230836 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the power unit concerned. Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON

230837 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

230845 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the power unit concerned.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
Veja também: p9916

230850 <Local>Módulo de potência: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An internal software error has occurred in the power unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - Substituir módulo de potência.
- Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- Contatar a Hotline.

230851 <Local>Power unit DRIVE-CLiQ (CU): Falta sinal- de- vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the power unit to the Control Unit involved.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

230853 <Local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A unidade de potência detectou que o telegrama nominal cíclico da Control Unit não foi atualizado a tempo. Pelo menos dois erros de sinal de vida ocorreram com a tolerância configurada em p7788.

Correção: - Verifique a disposição da cabine elétrica e o roteamento de cabos com relação à EMC.
- Reduza o valor da tolerância (p7788) para monitoramento.

230860 <Local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the power unit to the Control Unit involved.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.
18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.
25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9915

230875 <Local>Power unit DRIVE-CLiQ (CU): Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the power supply voltage wiring for the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the power supply for the DRIVE-CLiQ component.

230885 <Local>CU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the power unit to the Control Unit involved.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

230886 <Local>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro quando enviando dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the power unit to the Control Unit involved.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON

230887 <Local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component (power unit) involved. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

230895 <Local>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the power unit to the Control Unit involved.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

230896 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades inconsistente de componente.

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The properties of the DRIVE-CLiQ component (power unit), specified by the fault value, have changed in an incompatible fashion with respect to the properties when booted. One cause can be, e.g. that a DRIVE-CLiQ cable or DRIVE-CLiQ component has been replaced.

Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number.

Correção: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

230899 <Local>Módulo de potência: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A fault occurred on the power unit that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault number.
Note:
If required, the significance of this new fault can be read about in a more recent description of the Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

230903 <Local>Módulo de potência: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor A/D.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.

Correção: Para Identificação de falha = 80000000 hex:
- Atualização de firmware da versão antiga.
Para Identificação de falha = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Substituir o módulo.

230907 <Local>Módulo de potência: A configuração do FPGA falhou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro interno de software na inicialização dentro do módulo de potência.

Correção: - Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- Substituir o módulo de potência.
- Contatar a Hotline.

230919 <Local>Power unit: Temperature monitoring failed

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The temperature monitoring in the power unit has failed.
Fault-free operation of the drive system is no longer guaranteed.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Bit 0: A sensor for the internal temperature can no longer be evaluated.
Correção: Replace the power unit immediately.

230920 <Local>Módulo de potência: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected (KTY: R > 1630 Ohm, PT100: R > 375 Ohm).
2: Measured resistance too low (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT100: R < 30 Ohm).
Note:
A temperature sensor is connected to the following terminals:
- "Booksize" format: X21.1/.2 or X22.1/.2
- "Chassis" format: X41.4/.3
Information on temperature sensors is provided in the following literature for example:
SINAMICS S120 Function Manual Drive Functions
Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

230950 <Local>Módulo de potência: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Information about the fault source.
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - If necessary, upgrade the firmware in the power unit to a later version.
- contact the Hotline.

230999 <Local>Módulo de potência: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um alarme no módulo de potência que não pode ser interrompido para o Control Unit firmware.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais novo do que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, o valor deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

231100 <Local>Encoder 1: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The measured zero mark distance does not correspond to the parameterized zero mark distance.
For distance-coded encoders, the zero mark distance is determined from zero marks detected pairs. This means that if a zero mark is missing, depending on the pair generation, this cannot result in a fault and also has no effect in the system.
The zero mark distance for the zero mark monitoring is set in p0425 (rotary encoder) or p0424 (linear encoder).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Last measured zero mark distance in increments (4 increments = 1 encoder pulse).
The sign designates the direction of motion when detecting the zero mark distance.
Veja também: p0491

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

231101 <Local>Encoder 1: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The 1.5 x parameterized zero mark distance was exceeded.
The zero mark distance for the zero mark monitoring is set in p0425 (rotary encoder) or p0424 (linear encoder).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of increments after POWER ON or since the last zero mark that was detected (4 increments = 1 encoder pulse).
Veja também: p0491

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

231103 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude, faixa R

Valor de mensagem: R track: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude do sinal de marca zero (pista R) no encoder 1 não está na faixa de tolerância.
O erro pode ser desencadeado através do excesso do nível de tensão unipolar (RP/RN) ou através do valor abaixo da amplitude diferencial mínima.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível de sinal da pista R (16 Bit com sinal)
Os limites de disparo do nível de sinal unipolar do encoder estão na faixa < 1400 mV e > 3500 mV.
O limite de disparo para o nível de sinal diferencial do encoder está na faixa < -1600 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico da falha de amplitude não é medido ao mesmo tempo que a ocorrência da falha do hardware do Sensor Module.
O valor de falha pode ser representado entre -32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
A interpretação do nível de sinal somente é realizada se as seguintes condições estiverem preenchidas:
- Propriedades de Sensor Module disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativado (p0437.31 = 1).
Veja também: p0491

Correção: - Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do cabo do encoder.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

231110 <Local>Encoder 1: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Serial communication protocol transfer error between the encoder and evaluation module.
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0: Alarm bit in the position protocol.
Bit 1: Incorrect quiescent level on the data line.
Bit 2: Encoder does not respond (does not supply a start bit within 50 ms).
Bit 3: CRC error: The checksum in the protocol from the encoder does not match the data.

Bit 4: Encoder acknowledgement error: The encoder incorrectly understood the task (request) or cannot execute it.
Bit 5: Internal error in the serial driver: An illegal mode command was requested.
Bit 6: Timeout when cyclically reading.
Bit 7: Timeout for the register communication.
Bit 8: Protocol is too long (e.g. > 64 bits).
Bit 9: Receive buffer overflow.
Bit 10: Frame error when reading twice.
Bit 11: Parity error.
Bit 12: Data line signal level error during the monoflop time.
Bit 13: Data line incorrect.
Bit 14: Fault for the register communication.

Correção: Re fault value, bit 0 = 1:
- Enc defect F31111 may provide additional details.
Re fault value, bit 1 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 2 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 3 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 4 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.
Re fault value, bit 5 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.
Re fault value, bit 6 = 1:
- Update Sensor Module firmware.
Re fault value, bit 7 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 8 = 1:
- Check parameterization (p0429.2).
Re fault value, bit 9 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.
Re fault value, bit 10 = 1:
- Check parameterization (p0429.2, p0449).
Re fault value, bit 11 = 1:
- Check parameterization (p0436).
Re fault value, bit 12 = 1:
- Check parameterization (p0429.6).
Re fault value, bit 13 = 1:
- Check data line.
Re fault value, bit 14 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.

231111 <Local>Encoder 1: Absolute encoder internal fault

Valor de mensagem: Fault cause: %1 bin, additional information: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The absolute encoder fault word supplies fault bits that have been set.
Fault value (r0949, interpret binary):
yyyyxxxx hex: yyyy = supplementary information, xxxx = fault cause
yyyy = 0:
Bit 0: Lighting system failed.
Bit 1: Signal amplitude too low.
Bit 2: Position value incorrect.
Bit 3: Encoder power supply overvoltage condition.

Bit 4: Encoder power supply undervoltage condition.
Bit 5: Encoder power supply overcurrent condition.
Bit 6: The battery must be changed.
yyyy = 1:
Bit 0: Signal amplitude outside the control range.
Bit 1: Error multiturn interface
Bit 2: Internal data error (singleturn/multiturn not with single steps).
Bit 3: Error EEPROM interface.
Bit 4: SAR converter error.
Bit 5: Fault for the register data transfer.
Bit 6: Internal error identified at the error pin (nErr).
Bit 7: Temperature threshold exceeded or fallen below.
Veja também: p0491

Correção: For yyyy = 0:
Re fault value, bit 0 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 1 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 2 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 3 = 1:
5 V power supply voltage fault.
When using an SMC: Check the plug-in cable between the encoder and SMC or replace the SMC.
When a motor encoder with a direct DRIVE-CLiQ connection is used: Replace the motor.
Re fault value, bit 4 = 1:
5 V power supply voltage fault.
When using an SMC: Check the plug-in cable between the encoder and SMC or replace the SMC.
When using a motor with DRIVE-CLiQ: Replace the motor.
Re fault value, bit 5 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 6 = 1:
The battery must be changed (only for encoders with battery back-up).
For yyyy = 1:
Encoder is defective. Replace encoder.

231112 <Local>Encoder 1: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

231115 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2) for encoder 1 exceeds the permissible tolerance.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signal level, track B (16 bits with sign).
xxxx = Signal level, track A (16 bits with sign).
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response thresholds are < 170 mV (observe the frequency response of the encoder) and > 750 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 5333 hex = 21299 dec.
Note for sensors modules for resolvers (e. g. SMC10):
The nominal signal level is at 2900 mV (2.0 Vrms). The response thresholds are < 1070 mV and > 3582 mV.
A signal level of 2900 mV peak value corresponds to the numerical value 6666 hex = 26214 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.
Veja também: p0491

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

231116 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The amplitude of the rectified encoder signals A and B and the amplitude from the roots of A^2 + B^2 for encoder 1 are not within the tolerance bandwidth.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signal level, track B (16 bits with sign).
xxxx = Signal level, track A (16 bits with sign).
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response thresholds are < 130 mV (observe the frequency response of the encoder) and > 955 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 5333 hex = 21299 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.
Veja também: p0491

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

231117 <Local>Encoder 1: Inversão do sinal A/B/R com erro

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Bit 16: Falha na pista A.
Bit 17: Falha na pista B.
Bit 18: Falha na pista R.
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.
Veja também: p0491

Correção: - Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:
- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).
Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30) ou no X23 (CUA32, CU310):
- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

231118 <Local>Encoder 1: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: For an HTL/TTL encoder, the speed difference has exceeded the value in p0492 over several sampling cycles.
The change to the averaged speed actual value - if applicable - is monitored in the current controller sampling time.
Encoder 1 is used as motor encoder and can be effective has fault response to change over to encoderless operation.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Veja também: p0491, p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

231120 <Local>Encoder 1: Falha na tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A power supply fault was detected for encoder 1.
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0: Undervoltage condition on the sense line.
Bit 1: Overcurrent condition for the encoder power supply.
Bit 2: Overcurrent condition for encoder power supply on cable resolver excitation negative.
Bit 3: Overcurrent condition for encoder power supply on cable resolver excitation positive.
Bit 4: The 24 V power supply through the Power Module (PM) is overloaded.
Bit 5: Overcurrent at the EnDat connection of the converter.
Bit 6: Overvoltage at the EnDat connection of the converter.
Bit 7: Hardware fault at the EnDat connection of the converter.
Note:
If the encoder cables 6FX2002-2EQ00-.... and 6FX2002-2CH00-.... are interchanged, this can result in the encoder being destroyed because the pins of the operating voltage are reversed.
Veja também: p0491

Correção: Re fault value, bit 0 = 1:
- correct encoder cable connected?
- check the plug connections of the encoder cable.
- SMC30: Check the parameterization (p0404.22).
Re fault value, bit 1 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 2 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 3 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 5 = 1:
- Measuring unit correctly connected at the converter?
- Replace the measuring unit or the cable to the measuring unit.
Re fault value, bit 6, 7 = 1:
- Replace the defective EnDat 2.2 converter.

231121 <Local>Encoder 1: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (NENHUM)
Vector: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
Veja também: p0491

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231122 <Local>Encoder 1: Falha de tensão na alimentação interna

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER
Vector: ENCODER

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault in internal reference voltage of ASICs for encoder 1.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Reference voltage error.
2: Internal undervoltage.
3: Internal overvoltage.

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231123 <Local>Encoder 1: Nível de sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível unipolar (AP/AN or BP/BN) para encoder 1 está fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0 = 1 : Qualquer AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Qualquer BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve ser ajustado na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível de sinal não esta avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Veja também: p0491

Correção: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

231125 <Local>Encoder 1: Erro de amplitudes Pista A ou B sobrecarregada

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 1 excedeu a banda de tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal de 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal de 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor A/D esta sobrecontrolado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC 10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff). O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para sensor module.
Veja também: p0491

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

231126 <Local>Encoder 1: Amplitude AB muito elevada

Valor de mensagem: Amplitude: %1, Angle: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2 or |A| + |B|) for encoder 1 exceeds the permissible tolerance.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Angle
xxxx = Amplitude, i.e. root from A^2 + B^2 (16 bits without sign)
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response threshold for (|A| + |B|) is > 1120 mV or the root of (A^2 + B^2) > 955 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value of 299A hex = 10650 dec.
The angle 0 ... FFFF hex corresponds to 0 ... 360 degrees of the fine position. Zero degrees is present at the negative zero crossover of track B.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.
Veja também: p0491

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

231129 <Local>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The error for track C/D is greater than +/-15 ° mechanical or +/-60 ° electrical or the error for the Hall signals is greater than +/-60 ° electrical.
One period of track C/D corresponds to 360 ° mechanical.
One period of the Hall signal corresponds to 360 ° electrical.
The monitoring responds if, for example, Hall sensors are connected as equivalent for the C/D tracks with the incorrect rotational sense or supply values that are not accurate enough.
After the fine synchronization using one reference mark or 2 reference marks for distance-coded encoders, this fault is no longer initiated, but instead, Alarm A31429.
Fault value (r0949, interpret decimal):
For track C/D, the following applies:
Measured deviation as mechanical angle (16 bits with sign, 182 dec corresponds to 1 °).
For Hall signals, the following applies:
Measured deviation as electrical angle (16 bits with sign, 182 dec corresponds to 1 °).
Veja também: p0491

Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

231130 <Local>Encoder 1: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Angular deviation, electrical: %1, angle, mechanical: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Escala: 32768 dec. = 180 °
Veja também: p0491

Correção:
- Verificar e, se necessário, corrigir p0431 (trigger via p1990 = 1 se necessário).
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Se o Hall sensor é utilizado como um equivalente para a trilha C/D, verificar a conexão.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231131 <Local>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Absolute encoder:
When cyclically reading the absolute position, an excessively high difference to the incremental position was detected. The absolute position that was read is rejected.
Limit value for the deviation:
- EnDat encoder: Is supplied from the encoder and is a minimum of 2 quadrants (e.g. EQI 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants).
- other encoders: 15 pulses = 60 quadrants.
Incremental encoder:
When the zero pulse is passed, a deviation in the incremental position was detected.
For equidistant zero marks, the following applies:
- The first zero mark passed supplies the reference point for all subsequent checks. The other zero marks must have n times the distance referred to the first zero mark.
For distance-coded zero marks, the following applies:
- the first zero mark pair supplies the reference point for all subsequent checks. The other zero mark pairs must have the expected distance to the first zero mark pair.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Deviation in quadrants (1 pulse = 4 quadrants).
Veja também: p0491

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

231135 <Local>Encoder 1: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

231136 <Local>Encoder 1: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

231137 <Local>Encoder 1: Erro interno na determinação da posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção: Substituir o encoder.

231138 <Local>Encoder 1: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da SIEMENS.

Correção: Substituir o encoder.

231150 <Local>Encoder 1: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Funcionalidade danificada do encoder.
O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).
Veja também: p0404, p0491

Correção: - Verificar o ajuste correto do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

231151 <Local>Encoder 1: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor

Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437

231152 <Local>Encoder 1: Maximum input frequency exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The maximum input frequency of the encoder evaluation has been exceeded.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Actual input frequency in Hz.
Veja também: p0408

Correção: - Reduce the speed.
- Use an encoder with a lower pulse number (p0408).

231160 <Local>Encoder 1: Canal A do sensor analógico falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The input voltage of the analog sensor is outside the permissible limits.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Input voltage outside detectable measuring range.
2: Input voltage outside the measuring range set in (p4673).
3: The absolute value of the input voltage has exceeded the range limit (p4676).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

231161 <Local>Encoder 1: Canal B do sensor analógico falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The input voltage of the analog sensor is outside the permissible limits.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Input voltage outside detectable measuring range.
2: Input voltage outside the measuring range set in (p4675).
3: The absolute value of the input voltage has exceeded the range limit (p4676).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

231163 <Local>Encoder 1: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The position value has exceeded the permissible range of -0.5 ... +0.5.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Position value from the LVDT sensor.
2: Position value from the encoder characteristic.

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

231400 <Local>Encoder 1: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231401 <Local>Encoder 1: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231405 <Local>Encoder 1: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.

Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

231407 <Local>Encoder 1: Limite de função alcançado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão

Correção: Perform service. Replace the encoder if necessary.
Note:
The actual functional reserve of an encoder can be displayed via r4651.
Veja também: p4650, r4651

231410 <Local>Encoder 1: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Serial communication protocol transfer error between the encoder and evaluation module.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0: Alarm bit in the position protocol.
Bit 1: Incorrect quiescent level on the data line.
Bit 2: Encoder does not respond (does not supply a start bit within 50 ms).
Bit 3: CRC error: The checksum in the protocol from the encoder does not match the data.
Bit 4: Encoder acknowledgement error: The encoder incorrectly understood the task (request) or cannot execute it.
Bit 5: Internal error in the serial driver: An illegal mode command was requested.
Bit 6: Timeout when cyclically reading.
Bit 8: Protocol is too long (e.g. > 64 bits).
Bit 9: Receive buffer overflow.
Bit 10: Frame error when reading twice.
Bit 11: Parity error.
Bit 12: Data line signal level error during the monoflop time.

Correção: - check that the encoder cables are routed in compliance with EMC.
- check the plug connections
- replace encoder.

231411 <Local>Encoder 1: Absolute encoder signals internal alarms

Valor de mensagem: Fault cause: %1 bin, additional information: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The absolute encoder fault word includes alarm bits that have been set.
Alarm value (r2124, interpret binary):
yyyyxxxx hex: yyyy = supplementary information, xxxx = fault cause
yyyy = 0:
Bit 0: Frequency exceeded (speed too high).
Bit 1: Temperature exceeded.
Bit 2: Control reserve, lighting system exceeded.
Bit 3: Battery discharged.
Bit 4: Reference point passed.
yyyy = 1:
Bit 0: Signal amplitude outside the control range.
Bit 1: Error multiturn interface
Bit 2: Internal data error (singleturn/multiturn not with single steps).
Bit 3: Error EEPROM interface.
Bit 4: SAR_converter error.
Bit 5: Fault for the register data transfer.
Bit 6: Internal error identified at the error pin (nErr).
Bit 7: Temperature threshold exceeded or fallen below.
Veja também: p0491

Correção: Substituir o encoder.

231412 <Local>Encoder 1: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The encoder sends a set error bit via the serial protocol.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0: Fault bit in the position protocol.
Bit 1: Alarm bit in the position protocol.

Correção:
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check that the encoder cables are routed in compliance with EMC.
- check the plug connections
- replace encoder.

231414 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: C track: %1, D track: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).

Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

231415 <Local>Encoder 1: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, Angle: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2) for encoder 1 exceeds the permissible tolerance.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Angle
xxxx = Amplitude, i.e. root from A^2 + B^2 (16 bits without sign)
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response threshold is < 230 mV (observe the frequency response of the encoder).
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 299A hex = 10650 dec.
The angle 0 ... FFFF hex corresponds to 0 ... 360 degrees of the fine position. Zero degrees is present at the negative zero crossover of track B.
Note for sensors modules for resolvers (e. g. SMC10):
The nominal signal level is at 2900 mV (2.0 Vrms). The response threshold is < 1414 mV (1.0 Vrms).
A signal level of 2900 mV peak value corresponds to the numerical value 3333 hex = 13107 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.
Veja também: p0491

Correção: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

231418 <Local>Encoder 1: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

231419 <Local>Encoder 1: A pista A ou B está fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A
xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica
Veja também: p0491

Correção: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231421 <Local>Encoder 1: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Correção: Para o valor de advertência = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

231422 <Local>Encoder 1: Pulsos por revolução de encoder de onda quadrada fora da faixa de tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde com a distância parametrizada de marca zero.
Este alarme é acionado com uma correção PPR encoder ativo de onda quadrada e falha reparametrizada 31131 se o acumulador conter valores altos maiores que p4683 ou p4684.
A distância de marca zero para monitoramento de marca zero está configurado em p0425 (encoder rotativo).
Falha de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos diferenciais acumulados nos pulsos do encoder.
Veja também: p0491

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231429 <Local>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Veja também: p0491

Correção:
- Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

231431 <Local>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).
Veja também: p0491

Correção: - Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

231432 <Local>Encoder 1: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção: - Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

231442 <Local>Encoder 1: Pré-alarme de tensão da bateria.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.

Correção: Substituir a bateria.

231443 <Local>Encoder 1: Nível de sinal unipolar C/D fora de especificação.

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The unipolar level (CP/CN or DP/DN) for encoder 1 is outside the permissible tolerance.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0 = 1: Either CP or CN outside the tolerance.
Bit 16 = 1: Either DP or DN outside the tolerance.
The unipolar nominal signal level of the encoder must lie in the range 2500 mV +/- 500 mV.
The response thresholds are < 1700 mV and > 3300 mV.
Note:
The signal level is not evaluated unless the following conditions are satisfied:
- Sensor Module properties available (r0459.31 = 1).
- Monitoring active (p0437.31 = 1).
Veja também: p0491

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

231460 <Local>Encoder 1: Canal A do sensor analógico falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).

Correção: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

231461 <Local>Encoder 1: Canal B do sensor analógico falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).

Correção: Para indicação de valor de alarme = 1
- Verifique a tensão de saída do sensor analógico.
Para indicação de valor de alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3:
- Verifique a configuração do limite de alcance e aumentar, se necessário (p4676).

231462 <Local>Encoder 1: Sensor analógico, sem canal ativo.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.
Correção: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

231463 <Local>Encoder 1: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.
Correção: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

231470 <Local>Encoder 1: Contaminação detectada.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.
Correção: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

231500 <Local>Encoder 1: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

231501 <Local>Encoder 1: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: When powered down, the drive/encoder was moved through a distance greater than was parameterized in the tolerance window. It is possible that there is no longer any reference between the mechanical system and encoder.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Deviation (difference) to the last encoder position in increments of the absolute value.
The sign designates the traversing direction.
Note:
The deviation (difference) found is also displayed in r0477.
Veja também: p0413, r0477

Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010, p2507

231502 <Local>Encoder 1: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.

Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

231503 <Local>Encoder 1: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.

Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

231700 <Local>Encoder 1: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.

Correção: Substituir o encoder.

231800 <Local>Encoder 1: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: SEM

Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Veja também: p0491

Correção: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

231801 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Veja também: p0491

Correção: - check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- replace the component involved.
Veja também: p9916

231802 <Local>Encoder 1: Timeout

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A time slice overflow has occurred in encoder 1.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yx hex: y = function involved (Siemens-internal fault diagnostics), x = time slice involved
x = 9:
Time slice overflow of the fast (current controller clock cycle) time slice.
x = A:
Time slice overflow of the average time slice.
x = C:
Time slice overflow of the slow time slice.
yx = 3E7:
Timeout when waiting for SYNO (e.g. unexpected return to non-cyclic operation).
Veja também: p0491

Correção: Increase the current controller sampling time
Note:
For a current controller sampling time = 31.25 µs, use an SMx20 with order number 6SL3055-0AA00-5xA3.

231804 <Local>Encoder 1: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.
Veja também: p0491

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- upgrade firmware to later version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- check whether the permissible ambient temperature for the component is maintained.
- replace the Sensor Module.

231805 <Local>Encoder 1: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Veja também: p0491

Correção: Substituir módulo.

231806 <Local>Encoder 1: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The encoder was not successfully initialized.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Bit 0, 1: Encoder initialization with the motor rotating has failed (deviation involving coarse and fine position in encoder pulses/4).
Bit 2: Mid-voltage matching for track A unsuccessful.
Bit 3: Mid-voltage matching for track B unsuccessful.
Bit 4: Mid-voltage matching for acceleration input unsuccessful.
Bit 5: Mid-voltage matching for track safety A unsuccessful.
Bit 6: Mid-voltage matching for track safety B unsuccessful.
Bit 7: Mid-voltage matching for track C unsuccessful.
Bit 8: Mid-voltage matching for track D unsuccessful.
Bit 9: Mid-voltage matching for track R unsuccessful.
Bit 10: The difference in mid-voltages between A and B is too great (> 0.5 V)
Bit 11: The difference in mid-voltages between C and D is too great (> 0.5 V)
Bit 12: The difference in mid-voltages between safety A and safety B is too great (> 0.5 V)
Bit 13: The difference in mid-voltages between A and safety B is too great (> 0.5 V)
Bit 14: The difference in mid-voltages between B and safety A is too great (> 0.5 V)
Bit 15: The standard deviation of the calculated mid-voltages is too great (> 0.3 V)
Bit 16: Internal fault - fault when reading a register (CAFE)
Bit 17: Internal fault - fault when writing a register (CAFE)
Bit 18: Internal fault: No mid-voltage matching available
Bit 19: Internal error - ADC access error.
Bit 20: Internal error - no zero crossover found.
Bit 28: Error while initializing the EnDat 2.2 measuring unit.
Bit 29: Error when reading out the data from the EnDat 2.2 measuring unit.
Bit 30: EEPROM checksum of the EnDat 2.2 measuring unit incorrect.
Bit 31: Data of the EnDat 2.2 measuring unit inconsistent.
Note:
Bit 0, 1: Up to 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 and higher
Veja também: p0491

Correção: Acknowledge fault.
If the fault cannot be acknowledged:
Bits 2 ... 9: Check encoder power supply.
Bits 2 ... 14: Check the corresponding cable.
Bit 15 with no other bits: Check track R, check settings in p0404.
Bit 28: Check the cable between the EnDat 2.2 converter and the measuring unit.
Bit 29 ... 31: Replace the defective measuring unit.

231811 <Local>Encoder 1: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The serial number of the motor encoder of a synchronous motor has changed. The change was only checked for encoders with serial number (e.g. EnDat encoders) and build-in motors (e.g. p0300 = 401) or third-party motors (p0300 = 2).
Cause 1:
- The encoder was replaced.
Cause 2:
- A third-party, built-in or linear motor was re-commissioned.
Cause 3:
- The motor with integrated and adjusted encoder was replaced.
Cause 4:
- The firmware was updated to a version that checks the encoder serial number.
Note:
With closed-loop position control, the serial number is accepted when starting the adjustment (p2507 = 2).
When the encoder is adjusted (p2507 = 3), the serial number is checked for changes and if required, the adjustment is reset (p2507 = 1).
Proceed as follows to hide serial number monitoring:
- set the following serial numbers for the corresponding Encoder Data Set: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- parameterize F07414 as message type N (p2118, p2119).
Veja também: p0491

Correção: Re causes 1, 2:
Carry out an automatic adjustment using the pole position identification routine. Acknowledge fault. Initiate the pole position identification routine with p1990 = 1. Then check that the pole position identification routine is correctly executed.
SERVO:
If a pole position identification technique is selected in p1980, and if p0301 does not contain a motor type with an encoder adjusted in the factory, then p1990 is automatically activated.
or
Set the adjustment via p0431. In this case, the new serial number is automatically accepted.
or
Mechanically adjust the encoder. Accept the new serial number with p0440 = 1.
Re causes 3, 4:
Accept the new serial number with p0440 = 1.

231812 <Local>Encoder 1: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A cycle requested from the Control Unit or RX/TX timing is not supported.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Application cycle is not supported.
1: DRIVE-CLiQ cycle is not supported.
2: Distance between RX and TX instants in time too low.
3: TX instant in time too early.

Correção: Carry out a POWER ON (power off/on) for all components.

231813 <Local>Encoder 1: Unidade lógica de hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Correção: Substituir o encoder.

231820 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder concerned.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Veja também: p0491

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9916

231835 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder concerned. The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Veja também: p0491

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

231836 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved. Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Veja também: p0491

Correção: Executar POWER ON

231837 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Veja também: p0491

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

231845 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Veja também: p0491

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

231850 <Local>Encoder 1: Avaliação do encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An internal software error has occurred in the Sensor Module of encoder 1.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Background time slice is blocked.
2: Checksum over the code memory is not OK.
10000: OEM memory of the EnDat encoder contains data that cannot be interpreted.
11000 ... 11499: Descriptive data from EEPROM incorrect.
11500 ... 11899: Calibration data from EEPROM incorrect.
11900 ... 11999: Configuration data from EEPROM incorrect.

12000 ... 12008: Communication with AD converter faulted.
16000: DRIVE-CLiQ encoder initialization application error.
16001: DRIVE-CLiQ encoder initialization ALU error.
16002: DRIVE-CLiQ encoder HISI / SISI initialization error.
16003: DRIVE-CLiQ encoder safety initialization error.
16004: DRIVE-CLiQ encoder internal system error.
Veja também: p0491

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231851 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 1) involved to the Control Unit.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

231860 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 1) involved to the Control Unit.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.

16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.
18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.
25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9915

231875 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the power supply voltage wiring for the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the power supply for the DRIVE-CLiQ component.

231885 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 1) involved to the Control Unit.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

231886 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 1) involved to the Control Unit.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar se a versão de Firmware do encoder (r0148) é compatível com a versão de Firmware da Control Unit (r0018).

231887 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component involved (Sensor Module for encoder 1). Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.

35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

231895 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 1) involved to the Control Unit.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

231896 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades de componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The properties of the DRIVE-CLiQ component (Sensor Module for encoder 1), specified by the fault value, have changed in an incompatible fashion with respect to the properties when booted. One cause can be, e.g. that a DRIVE-CLiQ cable or DRIVE-CLiQ component has been replaced.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number.

Correção: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

231899 <Local>Encoder 1: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A fault occurred on the Sensor Module for encoder 1 that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault number.
Note:
If required, the significance of this new fault can be read about in a more recent description of the Control Unit.
Veja também: p0491

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

231902 <Local>Encoder 1: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231903 <Local>Encoder 1: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231905 <Local>Encoder 1: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A parameter of encoder 1 was detected as being incorrect.
It is possible that the parameterized encoder type does not match the connected encoder.
The parameter involved can be determined as follows:
- determine the parameter number using the fault value (r0949).
- determine the parameter index (p0187).
Fault value (r0949, interpret decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = supplementary information, xxxx = parameter
xxxx = 421:
For an EnDat/SSI encoder, the absolute position in the protocol must be less than or equal to 30 bits.
yyyy = 0:
No information available.
yyyy = 1:
The component does not support HTL level (p0405.1 = 0) combined with track monitoring A/B <> -A/B (p0405.2 = 1).
yyyy = 2:
A code number for an identified encoder has been entered into p0400, however, no identification was carried out.
Please start a new encoder identification.
yyyy = 3:
A code number for an identified encoder has been entered into p0400, however, no identification was carried out.
Please select a listed encoder in p0400 with a code number < 10000.
yyyy = 4:
This component does not support SSI encoders (p0404.9 = 1) without track A/B.
yyyy = 5:
For SQW encoder, value in p4686 greater than in p0425.
yyyy = 6:
DRIVE-CLiQ encoder cannot be used with this firmware version.
yyyy = 7:
For an SQW encoder, the Xact1 correction (p0437.2) is only permitted with equidistant zero marks.
yyyy = 8:
The motor pole pair width is not supported by the linear scale being used.
yyyy = 9:
The length of the position in the EnDat protocol may be a maximum of 32 bits.
yyyy = 10:
The connected encoder is not supported.
Veja também: p0491

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231912 <Local>Encoder 1: Device combination is not permissible

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The selected device combination is not supported.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1003:
The connected measuring unit cannot be operated with the EnDat 2.2 converter. For instance, the measuring unit has a pulse number/resolution of 2^n.

1005:
The type of measuring unit (incremental) is not supported by the EnDat 2.2 converter.
1006:
The maximum duration (31.25 µs) of the EnDat transfer was exceeded.
2001:
The set combination of current controller cycle, DP cycle and Safety cycle is not supported by the EnDat 2.2 converter.
2002:
The resolution of the linear measuring unit does not match the pole pair width of the linear motor

Correção: Re fault value = 1003, 1005, 1006:
- Use a measuring unit that is permissible.
For fault value = 2001:
- Set a permissible cycle combination (if required, use standard settings).
For fault value = 2002:
- Use a measuring unit with a lower resolution (p0422).

231915 <Local>Encoder 1: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The configuration for encoder 1 is incorrect.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1:
Re-parameterization between fault/alarm is not permissible.
419:
When the fine resolution Gx_XIST2 is configured, the encoder identifies a maximum possible absolute position actual value (r0483) that can no longer be represented within 32 bits.

Correção: Re alarm value = 1:
No re-parameterization between fault/alarm.
Re alarm value = 419:
Reduce the fine resolution (p0419) or deactivate the monitoring (p0437.25), if the complete multiturn range is not required.

231916 <Local>Encoder 1: Falha de parametrização.

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A parameter of encoder 1 was detected as being incorrect.
It is possible that the parameterized encoder type does not match the connected encoder.
The parameter involved can be determined as follows:
- determine the parameter number using the fault value (r0949).
- determine the parameter index (p0187).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number.
Note:
This fault is only output for encoders where r0404.10 = 1 or r0404.11 = 1. It corresponds to A31905 with encoders where r0404.10 = 0 and r0404.11 = 0.
Veja também: p0491

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

231916 <Local>Encoder 1: Falha de parametrização.

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2

Objeto drive: ENC, ENC_840

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A parameter of encoder 1 was detected as being incorrect.
In the case of the ENCODER drive object, the selected encoder type (rotary/linear) might not match the function module setting (r0108.12).
The parameter involved can be determined as follows:
- determine the parameter number using the fault value (r0949).
- determine the parameter index (p0187).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number.
Veja também: p0491

Correção: - Verifique se o tipo de encoder conectado corresponde ao encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado pelo valor da falha (r0949) e p0187.
- Se um encoder linear foi selecionado no parâmetro p0400/p0404, o módulo de função "encoder linear" foi ativado (r0108.12 = 1)
- Se um encoder rotativo foi selecionado no parâmetro p0400/p0404, o módulo de função "encoder linear" não deve ser ativado (r0108.12 = 0).

231920 <Local>Encoder 1: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Fault cause: %1, channel number: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Wire breakage or sensor not connected (KTY: R > 1630 Ohm).
2 (= 02 hex):
Measured resistance too low (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = channel number, xx = error cause
Veja também: p0491

Correção: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

231930 <Local>Encoder 1: Data logger has saved data

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: For the activated function "Data logger" (p0437.0 = 1) a fault has occurred with the Sensor Module. This alarm indicates that the diagnostics data corresponding to the fault was saved on the memory card.
The diagnostics data is saved in the following folder:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
The following information is contained in the TXT file:
- Display of the last written BIN file.
- Number of write operations that are still possible (from 10000 downwards).
Note:
Only Siemens can evaluate the BIN files.

Correção: Not necessary.
The alarm disappears automatically.
The data logger is ready to record the next fault case.

231940 <Local>Encoder 1: Spindle sensor S1 voltage incorrect

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The voltage of analog sensor S1 is outside the permissible range.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Signal level from sensor S1.
Note:
A signal level of 500 mV corresponds to the numerical value 500 dec.

Correção: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
Veja também: p5040, p5041

231950 <Local>Encoder 1: Internal software error

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: ENCODER (OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
The fault value contains information regarding the fault source.
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - If necessary, upgrade the firmware in the Sensor Module to a later version.
- contact the Hotline.

231999 <Local>Encoder 1: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module para encoder 1 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Conrol Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Veja também: p0491
Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

232100 <Local>Encoder 2: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The measured zero mark distance does not correspond to the parameterized zero mark distance.
For distance-coded encoders, the zero mark distance is determined from zero marks detected pairs. This means that if a zero mark is missing, depending on the pair generation, this cannot result in a fault and also has no effect in the system.
The zero mark distance for the zero mark monitoring is set in p0425 (rotary encoder) or p0424 (linear encoder).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Last measured zero mark distance in increments (4 increments = 1 encoder pulse).
The sign designates the direction of motion when detecting the zero mark distance.
Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

232101 <Local>Encoder 2: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The 1.5 x parameterized zero mark distance was exceeded.
The zero mark distance for the zero mark monitoring is set in p0425 (rotary encoder) or p0424 (linear encoder).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of increments after POWER ON or since the last zero mark that was detected (4 increments = 1 encoder pulse).
Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

232103 <Local>Encoder 2: Erro de Amplitude, trilha R

Valor de mensagem: R track: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A amplitude do sinal de marca zero (pista R) no encoder 2 não está na faixa de tolerância.
O erro pode ser desencadeado através do excesso do nível de tensão unipolar (RP/RN) ou através do valor abaixo da amplitude diferencial mínima.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível de sinal da pista R (16 Bit com sinal)
Os limites de disparo do nível de sinal unipolar do encoder estão na faixa < 1400 mV e > 3500 mV.
O limite de disparo para o nível de sinal diferencial do encoder está na faixa < -1600 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico da falha de amplitude não é medido ao mesmo tempo que a ocorrência da falha do hardware do Sensor Module.
O valor de falha pode ser representado entre -32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
A interpretação do nível de sinal somente é realizada se as seguintes condições estiverem preenchidas:
- Propriedades de Sensor Module disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativado (p0437.31 = 1).

Correção: - Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do cabo do encoder.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

232110 <Local>Encoder 2: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Serial communication protocol transfer error between the encoder and evaluation module.
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0: Alarm bit in the position protocol.
Bit 1: Incorrect quiescent level on the data line.
Bit 2: Encoder does not respond (does not supply a start bit within 50 ms).
Bit 3: CRC error: The checksum in the protocol from the encoder does not match the data.
Bit 4: Encoder acknowledgement error: The encoder incorrectly understood the task (request) or cannot execute it.
Bit 5: Internal error in the serial driver: An illegal mode command was requested.
Bit 6: Timeout when cyclically reading.
Bit 7: Timeout for the register communication.
Bit 8: Protocol is too long (e.g. > 64 bits).
Bit 9: Receive buffer overflow.
Bit 10: Frame error when reading twice.
Bit 11: Parity error.
Bit 12: Data line signal level error during the monoflop time.
Bit 13: Data line incorrect.
Bit 14: Fault for the register communication.

Correção: Re fault value, bit 0 = 1:
- Enc defect F31111 may provide additional details.
Re fault value, bit 1 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 2 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 3 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 4 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.

Re fault value, bit 5 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.
Re fault value, bit 6 = 1:
- Update Sensor Module firmware.
Re fault value, bit 7 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 8 = 1:
- Check parameterization (p0429.2).
Re fault value, bit 9 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.
Re fault value, bit 10 = 1:
- Check parameterization (p0429.2, p0449).
Re fault value, bit 11 = 1:
- Check parameterization (p0436).
Re fault value, bit 12 = 1:
- Check parameterization (p0429.6).
Re fault value, bit 13 = 1:
- Check data line.
Re fault value, bit 14 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.

232111 <Local>Encoder 2: Absolute encoder internal fault

Valor de mensagem: Fault cause: %1 bin, additional information: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The absolute encoder fault word supplies fault bits that have been set.
Fault value (r0949, interpret binary):
yyyyxxxx hex: yyyy = supplementary information, xxxx = fault cause
yyyy = 0:
Bit 0: Lighting system failed.
Bit 1: Signal amplitude too low.
Bit 2: Position value incorrect.
Bit 3: Encoder power supply overvoltage condition.
Bit 4: Encoder power supply undervoltage condition.
Bit 5: Encoder power supply overcurrent condition.
Bit 6: The battery must be changed.
yyyy = 1:
Bit 0: Signal amplitude outside the control range.
Bit 1: Error multiturn interface
Bit 2: Internal data error (singleturn/multiturn not with single steps).
Bit 3: Error EEPROM interface.
Bit 4: SAR converter error.
Bit 5: Fault for the register data transfer.
Bit 6: Internal error identified at the error pin (nErr).
Bit 7: Temperature threshold exceeded or fallen below.
Correção: For yyyy = 0:
Re fault value, bit 0 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 1 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 2 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 3 = 1:
5 V power supply voltage fault.

When using an SMC: Check the plug-in cable between the encoder and SMC or replace the SMC.
When a motor encoder with a direct DRIVE-CLiQ connection is used: Replace the motor.
Re fault value, bit 4 = 1:
5 V power supply voltage fault.
When using an SMC: Check the plug-in cable between the encoder and SMC or replace the SMC.
When using a motor with DRIVE-CLiQ: Replace the motor.
Re fault value, bit 5 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 6 = 1:
The battery must be changed (only for encoders with battery back-up).
For yyyy = 1:
Encoder is defective. Replace encoder.

232112 <Local>Encoder 2: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

232115 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2) for encoder 2 exceeds the permissible tolerance.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signal level, track B (16 bits with sign).
xxxx = Signal level, track A (16 bits with sign).
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response thresholds are < 170 mV (observe the frequency response of the encoder) and > 750 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 5333 hex = 21299 dec.
Note for sensors modules for resolvers (e. g. SMC10):
The nominal signal level is at 2900 mV (2.0 Vrms). The response thresholds are < 1070 mV and > 3582 mV.
A signal level of 2900 mV peak value corresponds to the numerical value 6666 hex = 26214 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.
Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

232116 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The amplitude of the rectified encoder signals A and B and the amplitude from the roots of A^2 + B^2 for encoder 2 are not within the tolerance bandwidth.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signal level, track B (16 bits with sign).
xxxx = Signal level, track A (16 bits with sign).
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response thresholds are < 130 mV (observe the frequency response of the encoder) and > 955 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 5333 hex = 21299 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.
Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

232117 <Local>Encoder 2: Inversão do sinal A/B/R com erro

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Bit 16: Falha na pista A.
Bit 17: Falha na pista B.
Bit 18: Falha na pista R.
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.
Correção: - Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:
- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).
Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30) ou no X23 (CUA32, CU310):
- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

232118 <Local>Encoder 2: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: For an HTL/TTL encoder, the speed difference has exceeded the value in p0492 over several sampling cycles.
The change to the averaged speed actual value - if applicable - is monitored in the current controller sampling time.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

232120 <Local>Encoder 2: Falta tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A power supply fault was detected for encoder 2.
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0: Undervoltage condition on the sense line.
Bit 1: Overcurrent condition for the encoder power supply.
Bit 2: Overcurrent condition for encoder power supply on cable resolver excitation negative.
Bit 3: Overcurrent condition for encoder power supply on cable resolver excitation positive.
Bit 4: The 24 V power supply through the Power Module (PM) is overloaded.
Bit 5: Overcurrent at the EnDat connection of the converter.
Bit 6: Overvoltage at the EnDat connection of the converter.
Bit 7: Hardware fault at the EnDat connection of the converter.
Note:
If the encoder cables 6FX2002-2EQ00-.... and 6FX2002-2CH00-.... are interchanged, this can result in the encoder being destroyed because the pins of the operating voltage are reversed.

Correção: Re fault value, bit 0 = 1:
- correct encoder cable connected?
- check the plug connections of the encoder cable.
- SMC30: Check the parameterization (p0404.22).
Re fault value, bit 1 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 2 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 3 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 5 = 1:
- Measuring unit correctly connected at the converter?
- Replace the measuring unit or the cable to the measuring unit.
Re fault value, bit 6, 7 = 1:
- Replace the defective EnDat 2.2 converter.

232121 <Local>Encoder 2: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232122 <Local>Encoder 2: Falta tensão de alimentação interna

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault in internal reference voltage of ASICs for encoder 2.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Reference voltage error.
2: Internal undervoltage.
3: Internal overvoltage.
Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232123 <Local>Encoder 2: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O nível unipolar (AP/AN or BP/BN) para encoder 2 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Correção: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

232125 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B.

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 2 excedeu a banda tolerância permitida.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
Como nominal os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o A/D converter é supercontrolado.
Um nível de sinal 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC 10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são 3582 mV.
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware o sensor module.
Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

232126 <Local>Encoder 2: Amplitude AB muito elevado

Valor de mensagem: Amplitude: %1, Angle: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2 or |A| + |B|) for encoder 2 exceeds the permissible tolerance.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Angle
xxxx = Amplitude, i.e. root from A^2 + B^2 (16 bits without sign)
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response threshold for (|A| + |B|) is > 1120 mV or the root of (A^2 + B^2) > 955 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value of 299A hex = 10650 dec.
The angle 0 ... FFFF hex corresponds to 0 ... 360 degrees of the fine position. Zero degrees is present at the negative zero crossover of track B.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

232129 <Local>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The error for track C/D is greater than +/-15 ° mechanical or +/-60 ° electrical or the error for the Hall signals is greater than +/-60 ° electrical.
One period of track C/D corresponds to 360 ° mechanical.
One period of the Hall signal corresponds to 360 ° electrical.
The monitoring responds if, for example, Hall sensors are connected as equivalent for the C/D tracks with the incorrect rotational sense or supply values that are not accurate enough.
After the fine synchronization using one reference mark or 2 reference marks for distance-coded encoders, this fault is no longer initiated, but instead, Alarm A32429.
Fault value (r0949, interpret decimal):
For track C/D, the following applies:
Measured deviation as mechanical angle (16 bits with sign, 182 dec corresponds to 1 °).
For Hall signals, the following applies:
Measured deviation as electrical angle (16 bits with sign, 182 dec corresponds to 1 °).

Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

232130 <Local>Encoder 2: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Angular deviation, electrical: %1, angle, mechanical: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Escala: 32768 dec. = 180 °

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar a conexão para o sensor Hall como reposição da trilha C/D.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232131 <Local>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Absolute encoder:
When cyclically reading the absolute position, an excessively high difference to the incremental position was detected. The absolute position that was read is rejected.
Limit value for the deviation:
- EnDat encoder: Is supplied from the encoder and is a minimum of 2 quadrants (e.g. EQI 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants).
- other encoders: 15 pulses = 60 quadrants.
Incremental encoder:
When the zero pulse is passed, a deviation in the incremental position was detected.
For equidistant zero marks, the following applies:
- The first zero mark passed supplies the reference point for all subsequent checks. The other zero marks must have n times the distance referred to the first zero mark.
For distance-coded zero marks, the following applies:
- the first zero mark pair supplies the reference point for all subsequent checks. The other zero mark pairs must have the expected distance to the first zero mark pair.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Deviation in quadrants (1 pulse = 4 quadrants).

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

232135 <Local>Encoder 2: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

232136 <Local>Encoder 2: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

232137 <Local>Encoder 2: Erro interno na determinação da posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: Substituir o encoder.

232138 <Local>Encoder 2: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da SIEMENS.
Correção: Substituir o encoder.

232150 <Local>Encoder 2: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Funcionalidade danificada do encoder.
O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).
Correção: - Verificar o ajuste correto do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

232151 <Local>Encoder 2: Velocidade do encoder para iniciar A/B muito elevado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor

Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437

232152 <Local>Encoder 2: Maximum input frequency exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The maximum input frequency of the encoder evaluation has been exceeded.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Actual input frequency in Hz.
Veja também: p0408

Correção: - Reduce the speed.
- Use an encoder with a lower pulse number (p0408).

232160 <Local>Encoder 2: Sensor analógico falha canal A.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The input voltage of the analog sensor is outside the permissible limits.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Input voltage outside detectable measuring range.
2: Input voltage outside the measuring range set in (p4673).
3: The absolute value of the input voltage has exceeded the range limit (p4676).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

232161 <Local>Encoder 2: Sensor analógico falha canal B

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The input voltage of the analog sensor is outside the permissible limits.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Input voltage outside detectable measuring range.
2: Input voltage outside the measuring range set in (p4675).
3: The absolute value of the input voltage has exceeded the range limit (p4676).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

232163 <Local>Encoder 2: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The position value has exceeded the permissible range of -0.5 ... +0.5.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Position value from the LVDT sensor.
2: Position value from the encoder characteristic.
Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

232400 <Local>Encoder 2: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.
Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232401 <Local>Encoder 2: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232405 <Local>Encoder 2: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.
Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

232407 <Local>Encoder 2: Limite de função atingida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão
Correção: Perform service. Replace the encoder if necessary.
Note:
The actual functional reserve of an encoder can be displayed via r4651.
Veja também: p4650, r4651

232410 <Local>Encoder 2: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Serial communication protocol transfer error between the encoder and evaluation module.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0: Alarm bit in the position protocol.
Bit 1: Incorrect quiescent level on the data line.
Bit 2: Encoder does not respond (does not supply a start bit within 50 ms).
Bit 3: CRC error: The checksum in the protocol from the encoder does not match the data.
Bit 4: Encoder acknowledgement error: The encoder incorrectly understood the task (request) or cannot execute it.
Bit 5: Internal error in the serial driver: An illegal mode command was requested.
Bit 6: Timeout when cyclically reading.
Bit 8: Protocol is too long (e.g. > 64 bits).
Bit 9: Receive buffer overflow.
Bit 10: Frame error when reading twice.
Bit 11: Parity error.
Bit 12: Data line signal level error during the monoflop time.
Correção: - check that the encoder cables are routed in compliance with EMC.
- check the plug connections
- replace encoder.

232411 <Local>Encoder 2: Absolute encoder signals internal alarms

Valor de mensagem: Fault cause: %1 bin, additional information: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The absolute encoder fault word includes alarm bits that have been set.
Alarm value (r2124, interpret binary):
yyyyxxxx hex: yyyy = supplementary information, xxxx = fault cause
yyyy = 0:
Bit 0: Frequency exceeded (speed too high).
Bit 1: Temperature exceeded.
Bit 2: Control reserve, lighting system exceeded.
Bit 3: Battery discharged.
Bit 4: Reference point passed.
yyyy = 1:
Bit 0: Signal amplitude outside the control range.
Bit 1: Error multiturn interface
Bit 2: Internal data error (singleturn/multiturn not with single steps).
Bit 3: Error EEPROM interface.
Bit 4: SAR converter error.
Bit 5: Fault for the register data transfer.
Bit 6: Internal error identified at the error pin (nErr).
Bit 7: Temperature threshold exceeded or fallen below.
Correção: Substituir o encoder.

232412 <Local>Encoder 2: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The encoder sends a set error bit via the serial protocol.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0: Fault bit in the position protocol.
Bit 1: Alarm bit in the position protocol.
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check that the encoder cables are routed in compliance with EMC.
- check the plug connections
- replace encoder.

232414 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: C track: %1, D track: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.

Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

232415 <Local>Encoder 2: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, Angle: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2) for encoder 2 exceeds the permissible tolerance.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Angle
xxxx = Amplitude, i.e. root from A^2 + B^2 (16 bits without sign)
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response threshold is < 230 mV (observe the frequency response of the encoder).
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 299A hex = 10650 dec.
The angle 0 ... FFFF hex corresponds to 0 ... 360 degrees of the fine position. Zero degrees is present at the negative zero crossover of track B.
Note for sensors modules for resolvers (e. g. SMC10):
The nominal signal level is at 2900 mV (2.0 Vrms). The response threshold is < 1414 mV (1.0 Vrms).
A signal level of 2900 mV peak value corresponds to the numerical value 3333 hex = 13107 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.

Correção: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

232418 <Local>Encoder 2: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

232419 <Local>Encoder 2: A pista A ou B está fora da tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A
xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica
Correção: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232421 <Local>Encoder 2: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.
Correção: Para o valor de advertência = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

232422 <Local>Encoder 2:Pulsos por revolução do encoder de onda quadrada fora da tolerância da largura de banda.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A distância medida da marca zero não corresponde com a distância parametrizada de marca zero.
Este alarme é acionado com uma correção PPR encoder ativo de onda quadrada e falha reparametrizada 31131 se o acumulador conter valores altos maiores que p4683 ou p4684.

A distância de marca zero para monitoramento de marca zero está configurado em p0425 (encoder rotativo).
Falha de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos diferenciais acumulados nos pulsos do encoder.

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232429 <Local>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

232431 <Local>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).
Correção: - Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

232432 <Local>Encoder 2: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.
Correção:
- Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

232442 <Local>Encoder 2: Tensão da bateria, pré-aviso

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.
Correção: Substituir a bateria.

232443 <Local>Encoder 2: Nível de sinal C/D unipolar fora da especificação.

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The unipolar level (CP/CN or DP/DN) for encoder 2 is outside the permissible tolerance.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0 = 1: Either CP or CN outside the tolerance.
Bit 16 = 1: Either DP or DN outside the tolerance.
The unipolar nominal signal level of the encoder must lie in the range 2500 mV +/- 500 mV.
The response thresholds are < 1700 mV and > 3300 mV.
Note:
The signal level is not evaluated unless the following conditions are satisfied:
- Sensor Module properties available (r0459.31 = 1).
- Monitoring active (p0437.31 = 1).

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

232460 <Local>Encoder 2: Sensor analógico falha canal A.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).

Correção: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

232461 <Local>Encoder 2: Sensor analógico falha canal B

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).
Correção: Para indicação de valor de alarme = 1
- Verifique a tensão de saída do sensor analógico.
Para indicação de valor de alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3:
- Verifique a configuração do limite de alcance e aumentar, se necessário (p4676).

232462 <Local>Encoder 2: Sensor analógico, canal não ativo.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.
Correção: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

232463 <Local>Encoder 2: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.
Correção: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

232470 <Local>Encoder 2: Detectada contaminação.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.
Correção: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

232500 <Local>Encoder 2: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).
Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

232501 <Local>Encoder 2: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: When powered down, the drive/encoder was moved through a distance greater than was parameterized in the tolerance window. It is possible that there is no longer any reference between the mechanical system and encoder.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Deviation (difference) to the last encoder position in increments of the absolute value.
The sign designates the traversing direction.
Note:
The deviation (difference) found is also displayed in r0477.
Veja também: p0413, r0477
Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010, p2507

232502 <Local>Encoder 2: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.
Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

232503 <Local>Encoder 2: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

232700 <Local>Encoder 2: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Correção: Substituir o encoder.

232800 <Local>Encoder 2: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

232801 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- replace the component involved.
Veja também: p9916

232802 <Local>Encoder 2: Timeout

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A time slice overflow has occurred in encoder 2.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yx hex: y = function involved (Siemens-internal fault diagnostics), x = time slice involved
x = 9:
Time slice overflow of the fast (current controller clock cycle) time slice.
x = A:
Time slice overflow of the average time slice.
x = C:
Time slice overflow of the slow time slice.
yx = 3E7:
Timeout when waiting for SYNO (e.g. unexpected return to non-cyclic operation).

Correção: Increase the current controller sampling time
Note:
For a current controller sampling time = 31.25 µs, use an SMx20 with order number 6SL3055-0AA00-5xA3.

232804 <Local>Encoder 2: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- upgrade firmware to later version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- check whether the permissible ambient temperature for the component is maintained.
- replace the Sensor Module.

232805 <Local>Encoder 2: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Correção: Substituir módulo.

232806 <Local>Encoder 2: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The encoder was not successfully initialized.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Bit 0, 1: Encoder initialization with the motor rotating has failed (deviation involving coarse and fine position in encoder pulses/4).
Bit 2: Mid-voltage matching for track A unsuccessful.
Bit 3: Mid-voltage matching for track B unsuccessful.
Bit 4: Mid-voltage matching for acceleration input unsuccessful.
Bit 5: Mid-voltage matching for track safety A unsuccessful.
Bit 6: Mid-voltage matching for track safety B unsuccessful.
Bit 7: Mid-voltage matching for track C unsuccessful.
Bit 8: Mid-voltage matching for track D unsuccessful.
Bit 9: Mid-voltage matching for track R unsuccessful.
Bit 10: The difference in mid-voltages between A and B is too great (> 0.5 V)
Bit 11: The difference in mid-voltages between C and D is too great (> 0.5 V)
Bit 12: The difference in mid-voltages between safety A and safety B is too great (> 0.5 V)
Bit 13: The difference in mid-voltages between A and safety B is too great (> 0.5 V)
Bit 14: The difference in mid-voltages between B and safety A is too great (> 0.5 V)
Bit 15: The standard deviation of the calculated mid-voltages is too great (> 0.3 V)
Bit 16: Internal fault - fault when reading a register (CAFE)
Bit 17: Internal fault - fault when writing a register (CAFE)
Bit 18: Internal fault: No mid-voltage matching available
Bit 19: Internal error - ADC access error.
Bit 20: Internal error - no zero crossover found.
Bit 28: Error while initializing the EnDat 2.2 measuring unit.
Bit 29: Error when reading out the data from the EnDat 2.2 measuring unit.
Bit 30: EEPROM checksum of the EnDat 2.2 measuring unit incorrect.
Bit 31: Data of the EnDat 2.2 measuring unit inconsistent.
Note:
Bit 0, 1: Up to 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 and higher
Correção: Acknowledge fault.
If the fault cannot be acknowledged:
Bits 2 ... 9: Check encoder power supply.
Bits 2 ... 14: Check the corresponding cable.
Bit 15 with no other bits: Check track R, check settings in p0404.
Bit 28: Check the cable between the EnDat 2.2 converter and the measuring unit.
Bit 29 ... 31: Replace the defective measuring unit.

232811 <Local>Encoder 2: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The encoder serial number has changed. The change is only checked for encoders with serial number (e.g. EnDat encoders).
- The encoder was replaced.
Note:
With closed-loop position control, the serial number is accepted when starting the adjustment (p2507 = 2).
When the encoder is adjusted (p2507 = 3), the serial number is checked for changes and if required, the adjustment is reset (p2507 = 1).
Proceed as follows to hide serial number monitoring:
- set the following serial numbers for the corresponding Encoder Data Set: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
Correção: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

232812 <Local>Encoder 2: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A cycle requested from the Control Unit or RX/TX timing is not supported.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Application cycle is not supported.
1: DRIVE-CLiQ cycle is not supported.
2: Distance between RX and TX instants in time too low.
3: TX instant in time too early.
Correção: Carry out a POWER ON (power off/on) for all components.

232813 <Local>Encoder 2: Unidade Lógica de hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.
Correção: Substituir o encoder.

232820 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder concerned.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.

3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9916

232835 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder concerned. The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

232836 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved. Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.

Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON

232837 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

232845 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

232850 <Local>Encoder 2: Avaliação do encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: An internal software error has occurred in the Sensor Module of encoder 2.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Background time slice is blocked.

2: Checksum over the code memory is not OK.
10000: OEM memory of the EnDat encoder contains data that cannot be interpreted.
11000 ... 11499: Descriptive data from EEPROM incorrect.
11500 ... 11899: Calibration data from EEPROM incorrect.
11900 ... 11999: Configuration data from EEPROM incorrect.
12000 ... 12008: Communication with AD converter faulted.
16000: DRIVE-CLiQ encoder initialization application error.
16001: DRIVE-CLiQ encoder initialization ALU error.
16002: DRIVE-CLiQ encoder HISI / SISI initialization error.
16003: DRIVE-CLiQ encoder safety initialization error.
16004: DRIVE-CLiQ encoder internal system error.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232851 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 2) involved to the Control Unit.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

232860 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 2) involved to the Control Unit.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.

18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.
25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9915

232875 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the power supply voltage wiring for the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the power supply for the DRIVE-CLiQ component.

232885 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 2) involved to the Control Unit.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.

98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

232886 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 2) involved to the Control Unit.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON

232887 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component involved (Sensor Module for encoder 2). Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

232895 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 2) involved to the Control Unit.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

232896 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistentes

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The properties of the DRIVE-CLiQ component (Sensor Module for encoder 2), specified by the fault value, have changed in an incompatible fashion with respect to the properties when booted. One cause can be, e.g. that a DRIVE-CLiQ cable or DRIVE-CLiQ component has been replaced.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number.
Correção: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

232899 <Local>Encoder 2: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A fault occurred on the Sensor Module for encoder 2 that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault number.
Note:
If required, the significance of this new fault can be read about in a more recent description of the Control Unit.
Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

232902 <Local>Encoder 2: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232903 <Local>Encoder 2: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232905 <Local>Encoder 2: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A parameter of encoder 2 was detected as being incorrect.
It is possible that the parameterized encoder type does not match the connected encoder.
The parameter involved can be determined as follows:
- determine the parameter number using the fault value (r0949).
- determine the parameter index (p0187).
Fault value (r0949, interpret decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = supplementary information, xxxx = parameter
xxxx = 421:
For an EnDat/SSI encoder, the absolute position in the protocol must be less than or equal to 30 bits.
yyyy = 0:
No information available.
yyyy = 1:
The component does not support HTL level (p0405.1 = 0) combined with track monitoring A/B <> -A/B (p0405.2 = 1).
yyyy = 2:
A code number for an identified encoder has been entered into p0400, however, no identification was carried out.
Please start a new encoder identification.
yyyy = 3:
A code number for an identified encoder has been entered into p0400, however, no identification was carried out.
Please select a listed encoder in p0400 with a code number < 10000.
yyyy = 4:
This component does not support SSI encoders (p0404.9 = 1) without track A/B.
yyyy = 5:
For SQW encoder, value in p4686 greater than in p0425.
yyyy = 6:
DRIVE-CLiQ encoder cannot be used with this firmware version.
yyyy = 7:
For an SQW encoder, the Xact1 correction (p0437.2) is only permitted with equidistant zero marks.
yyyy = 8:
The motor pole pair width is not supported by the linear scale being used.

yyyy = 9:
The length of the position in the EnDat protocol may be a maximum of 32 bits.
yyyy = 10:
The connected encoder is not supported.

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232912 <Local>Encoder 2: Device combination is not permissible

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The selected device combination is not supported.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1003:
The connected measuring unit cannot be operated with the EnDat 2.2 converter. For instance, the measuring unit has a pulse number/resolution of 2^n.
1005:
The type of measuring unit (incremental) is not supported by the EnDat 2.2 converter.
1006:
The maximum duration (31.25 µs) of the EnDat transfer was exceeded.
2001:
The set combination of current controller cycle, DP cycle and Safety cycle is not supported by the EnDat 2.2 converter.
2002:
The resolution of the linear measuring unit does not match the pole pair width of the linear motor
Correção: Re fault value = 1003, 1005, 1006:
- Use a measuring unit that is permissible.
For fault value = 2001:
- Set a permissible cycle combination (if required, use standard settings).
For fault value = 2002:
- Use a measuring unit with a lower resolution (p0422).

232915 <Local>Encoder 2: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The configuration for encoder 2 is incorrect.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1:
Re-parameterization between fault/alarm is not permissible.
419:
When the fine resolution Gx_XIST2 is configured, the encoder identifies a maximum possible absolute position actual value (r0483) that can no longer be represented within 32 bits.
Correção: Re alarm value = 1:
No re-parameterization between fault/alarm.
Re alarm value = 419:
Reduce the fine resolution (p0419) or deactivate the monitoring (p0437.25), if the complete multiturn range is not required.

232916 <Local>Encoder 2: Falha de parametrização

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A parameter of encoder 2 was detected as being incorrect.
It is possible that the parameterized encoder type does not match the connected encoder.
The parameter involved can be determined as follows:
- determine the parameter number using the fault value (r0949).
- determine the parameter index (p0187).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number.
Note:
This fault is only output for encoders where r0404.10 = 1 or r0404.11 = 1. It corresponds to A32905 with encoders where r0404.10 = 0 and r0404.11 = 0.

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

232920 <Local>Encoder 2: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Fault cause: %1, channel number: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Wire breakage or sensor not connected (KTY: R > 1630 Ohm).
2 (= 02 hex):
Measured resistance too low (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = channel number, xx = error cause

Correção: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

232930 <Local>Encoder 2: Data logger has saved data

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: For the activated function "Data logger" (p0437.0 = 1) a fault has occurred with the Sensor Module. This alarm indicates that the diagnostics data corresponding to the fault was saved on the memory card.
The diagnostics data is saved in the following folder:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
The following information is contained in the TXT file:
- Display of the last written BIN file.
- Number of write operations that are still possible (from 10000 downwards).
Note:
Only Siemens can evaluate the BIN files.

Correção: Not necessary.
The alarm disappears automatically.
The data logger is ready to record the next fault case.

232940 <Local>Encoder 2: Spindle sensor S1 voltage incorrect

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The voltage of analog sensor S1 is outside the permissible range.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Signal level from sensor S1.
Note:
A signal level of 500 mV corresponds to the numerical value 500 dec.
Correção: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
Veja também: p5040, p5041

232950 <Local>Encoder 2: Internal software error

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (OFF2)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Information about the fault source.
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - If necessary, upgrade the firmware in the Sensor Module to a later version.
- contact the Hotline.

232999 <Local>Encoder 2: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module do encoder 2 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

233100 <Local>Encoder 3: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The measured zero mark distance does not correspond to the parameterized zero mark distance.
For distance-coded encoders, the zero mark distance is determined from zero marks detected pairs. This means that if a zero mark is missing, depending on the pair generation, this cannot result in a fault and also has no effect in the system.
The zero mark distance for the zero mark monitoring is set in p0425 (rotary encoder) or p0424 (linear encoder).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Last measured zero mark distance in increments (4 increments = 1 encoder pulse).
The sign designates the direction of motion when detecting the zero mark distance.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

233101 <Local>Encoder 3: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The 1.5 x parameterized zero mark distance was exceeded.
The zero mark distance for the zero mark monitoring is set in p0425 (rotary encoder) or p0424 (linear encoder).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Number of increments after POWER ON or since the last zero mark that was detected (4 increments = 1 encoder pulse).

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

233103 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude, trilha R

Valor de mensagem: R track: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude da faixa do sinal de referência (faixa R) não esta com a tolerância de largura de banda para encoder 3.
A falha pode ser iniciada quando a faixa de tensão unipolar é excedida ou a amplitude diferencial é iniciada.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível do sinal, faixa R (sinal com 16 bits).
Os limiares de resposta dos níveis de sinal unipolar do encoder estão entre < 1400 mV e > 3500 mV.
O nível de sinal diferencial do encoder é < -1600 mV.
O nível de sinal de pico 500 mV corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico do erro de amplitude não é medido ao mesmo tempo com a saída de falha de hardware para o Sensor Module.
A falha pode ser representada entre -32767dec e 32767dec (-770 mV ... 770 mV).
O nível de sinal não é avaliado a menos que as condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis da Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Correção: - Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do cabo do encoder.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

233110 <Local>Encoder 3: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Serial communication protocol transfer error between the encoder and evaluation module.
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0: Alarm bit in the position protocol.
Bit 1: Incorrect quiescent level on the data line.
Bit 2: Encoder does not respond (does not supply a start bit within 50 ms).
Bit 3: CRC error: The checksum in the protocol from the encoder does not match the data.
Bit 4: Encoder acknowledgement error: The encoder incorrectly understood the task (request) or cannot execute it.
Bit 5: Internal error in the serial driver: An illegal mode command was requested.
Bit 6: Timeout when cyclically reading.
Bit 7: Timeout for the register communication.
Bit 8: Protocol is too long (e.g. > 64 bits).
Bit 9: Receive buffer overflow.
Bit 10: Frame error when reading twice.
Bit 11: Parity error.
Bit 12: Data line signal level error during the monoflop time.
Bit 13: Data line incorrect.
Bit 14: Fault for the register communication.
Correção: Re fault value, bit 0 = 1:
- Enc defect F31111 may provide additional details.
Re fault value, bit 1 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 2 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 3 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 4 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.
Re fault value, bit 5 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.
Re fault value, bit 6 = 1:
- Update Sensor Module firmware.
Re fault value, bit 7 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.
Re fault value, bit 8 = 1:
- Check parameterization (p0429.2).
Re fault value, bit 9 = 1:
- EMC / connect the cable shield, replace the encoder or encoder cable, replace the Sensor Module.
Re fault value, bit 10 = 1:
- Check parameterization (p0429.2, p0449).
Re fault value, bit 11 = 1:
- Check parameterization (p0436).
Re fault value, bit 12 = 1:
- Check parameterization (p0429.6).
Re fault value, bit 13 = 1:
- Check data line.
Re fault value, bit 14 = 1:
- Incorrect encoder type / replace the encoder or encoder cable.

233111 <Local>Encoder 3: Absolute encoder internal fault

Valor de mensagem: Fault cause: %1 bin, additional information: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The absolute encoder fault word supplies fault bits that have been set.
Fault value (r0949, interpret binary):
yyyyxxxx hex: yyyy = supplementary information, xxxx = fault cause
yyyy = 0:
Bit 0: Lighting system failed.
Bit 1: Signal amplitude too low.
Bit 2: Position value incorrect.
Bit 3: Encoder power supply overvoltage condition.
Bit 4: Encoder power supply undervoltage condition.
Bit 5: Encoder power supply overcurrent condition.
Bit 6: The battery must be changed.
yyyy = 1:
Bit 0: Signal amplitude outside the control range.
Bit 1: Error multiturn interface
Bit 2: Internal data error (singleturn/multiturn not with single steps).
Bit 3: Error EEPROM interface.
Bit 4: SAR converter error.
Bit 5: Fault for the register data transfer.
Bit 6: Internal error identified at the error pin (nErr).
Bit 7: Temperature threshold exceeded or fallen below.

Correção: For yyyy = 0:
Re fault value, bit 0 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 1 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 2 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 3 = 1:
5 V power supply voltage fault.
When using an SMC: Check the plug-in cable between the encoder and SMC or replace the SMC.
When a motor encoder with a direct DRIVE-CLiQ connection is used: Replace the motor.
Re fault value, bit 4 = 1:
5 V power supply voltage fault.
When using an SMC: Check the plug-in cable between the encoder and SMC or replace the SMC.
When using a motor with DRIVE-CLiQ: Replace the motor.
Re fault value, bit 5 = 1:
Encoder is defective. Replace the encoder, where the motor encoder has a direct DRIVE-CLiQ socket: Replace the motor.
Re fault value, bit 6 = 1:
The battery must be changed (only for encoders with battery back-up).
For yyyy = 1:
Encoder is defective. Replace encoder.

233112 <Local>Encoder 3: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

233115 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2) for encoder 3 exceeds the permissible tolerance.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signal level, track B (16 bits with sign).
xxxx = Signal level, track A (16 bits with sign).
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response thresholds are < 170 mV (observe the frequency response of the encoder) and > 750 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 5333 hex = 21299 dec.
Note for sensors modules for resolvers (e. g. SMC10):
The nominal signal level is at 2900 mV (2.0 Vrms). The response thresholds are < 1070 mV and > 3582 mV.
A signal level of 2900 mV peak value corresponds to the numerical value 6666 hex = 26214 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

233116 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The amplitude of the rectified encoder signals A and B and the amplitude from the roots of A^2 + B^2 for encoder 3 are not within the tolerance bandwidth.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signal level, track B (16 bits with sign).
xxxx = Signal level, track A (16 bits with sign).
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response thresholds are < 130 mV (observe the frequency response of the encoder) and > 955 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 5333 hex = 21299 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

233117 <Local>Encoder 3: Inversão do sinal A/B/R com erro

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Bit 16: Falha na pista A.
Bit 17: Falha na pista B.
Bit 18: Falha na pista R.
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.

Correção: - Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:
- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).
Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30) ou no X23 (CUA32, CU310):
- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

233118 <Local>Encoder 3: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: For an HTL/TTL encoder, the speed difference has exceeded the value in p0492 over several sampling cycles.
The change to the averaged speed actual value - if applicable - is monitored in the current controller sampling time.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

233120 <Local>Encoder 3: Falta tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A power supply fault was detected for encoder 3.
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0: Undervoltage condition on the sense line.
Bit 1: Overcurrent condition for the encoder power supply.
Bit 2: Overcurrent condition for encoder power supply on cable resolver excitation negative.
Bit 3: Overcurrent condition for encoder power supply on cable resolver excitation positive.
Bit 4: The 24 V power supply of the Power Module (PM) is overloaded.
Bit 5: Overcurrent at the EnDat connection of the converter.
Bit 6: Overvoltage at the EnDat connection of the converter.
Bit 7: Hardware fault at the EnDat connection of the converter.
Note:
If the encoder cables 6FX2002-2EQ00-.... and 6FX2002-2CH00-.... are interchanged, this can result in the encoder being destroyed because the pins of the operating voltage are reversed.

Correção: Re fault value, bit 0 = 1:
- correct encoder cable connected?
- check the plug connections of the encoder cable.
- SMC30: Check the parameterization (p0404.22).
Re fault value, bit 1 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 2 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 3 = 1:
- correct encoder cable connected?
- replace the encoder or encoder cable
Re fault value, bit 5 = 1:
- Measuring unit correctly connected at the converter?
- Replace the measuring unit or the cable to the measuring unit.
Re fault value, bit 6, 7 = 1:
- Replace the defective EnDat 2.2 converter.

233121 <Local>Encoder 3: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233122 <Local>Encoder 3: Falha de tensão de alimentação interna

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault in internal reference voltage of ASICs for encoder 3.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Reference voltage error.
2: Internal undervoltage.
3: Internal overvoltage.
Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233123 <Local>Encoder 3: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O nível unipolar (AP/AN ou BP/BN) para encoder 3 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinalnão é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Correção: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

233125 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 3 excedeu a tolerância de banda permitida.
Valor de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor A/D super-controlado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff). O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

233126 <Local>Encoder 3: Amplitude A/B muito alto

Valor de mensagem: Amplitude: %1, Angle: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2 or |A| + |B|) for encoder 3 exceeds the permissible tolerance.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Angle
xxxx = Amplitude, i.e. root from A^2 + B^2 (16 bits without sign)

The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response threshold for (|A| + |B|) is > 1120 mV or the root of (A^2 + B^2) > 955 mV.
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value of 299A hex = 10650 dec.
The angle 0 ... FFFF hex corresponds to 0 ... 360 degrees of the fine position. Zero degrees is present at the negative zero crossover of track B.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

233129 <Local>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The error for track C/D is greater than +/-15 ° mechanical or +/-60 ° electrical or the error for the Hall signals is greater than +/-60 ° electrical.
One period of track C/D corresponds to 360 ° mechanical.
One period of the Hall signal corresponds to 360 ° electrical.
The monitoring responds if, for example, Hall sensors are connected as equivalent for the C/D tracks with the incorrect rotational sense or supply values that are not accurate enough.
After the fine synchronization using one reference mark or 2 reference marks for distance-coded encoders, this fault is no longer initiated, but instead, Alarm A33429.
Fault value (r0949, interpret decimal):
For track C/D, the following applies:
Measured deviation as mechanical angle (16 bits with sign, 182 dec corresponds to 1 °).
For Hall signals, the following applies:
Measured deviation as electrical angle (16 bits with sign, 182 dec corresponds to 1 °).
Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

233130 <Local>Encoder 3: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Angular deviation, electrical: %1, angle, mechanical: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Escala: 32768 dec. = 180 °

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar a conexão para o sensor Hall como reposição da trilha C/D.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233131 <Local>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Absolute encoder:
When cyclically reading the absolute position, an excessively high difference to the incremental position was detected.
The absolute position that was read is rejected.
Limit value for the deviation:
- EnDat encoder: Is supplied from the encoder and is a minimum of 2 quadrants (e.g. EQI 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants).
- other encoders: 15 pulses = 60 quadrants.
Incremental encoder:
When the zero pulse is passed, a deviation in the incremental position was detected.
For equidistant zero marks, the following applies:
- The first zero mark passed supplies the reference point for all subsequent checks. The other zero marks must have n times the distance referred to the first zero mark.
For distance-coded zero marks, the following applies:
- the first zero mark pair supplies the reference point for all subsequent checks. The other zero mark pairs must have the expected distance to the first zero mark pair.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Deviation in quadrants (1 pulse = 4 quadrants).

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

233135 <Local>Encoder 3: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

233136 <Local>Encoder 3: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

233137 <Local>Encoder 3: Erro interno na determinação da posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: Substituir o encoder.

233138 <Local>Encoder 3: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da SIEMENS.
Correção: Substituir o encoder.

233150 <Local>Encoder 3: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Funcionalidade danificada do encoder.
O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).
Correção: - Verificar o ajuste correto do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

233151 <Local>Encoder 3: Velocidade do encoder para inicialização A/B muito elevado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor
Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437

233152 <Local>Encoder 3: Maximum input frequency exceeded

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The maximum input frequency of the encoder evaluation has been exceeded.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Actual input frequency in Hz.
Veja também: p0408

Correção: - Reduce the speed.
- Use an encoder with a lower pulse number (p0408).

233160 <Local>Encoder 3: Falha do canal A do sensor analógico.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The input voltage of the analog sensor is outside the permissible limits.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Input voltage outside detectable measuring range.
2: Input voltage outside the measuring range set in (p4673).
3: The absolute value of the input voltage has exceeded the range limit (p4676).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

233161 <Local>Enconder 3: Falha do canal B do sensor analógico.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The input voltage of the analog sensor is outside the permissible limits.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Input voltage outside detectable measuring range.
2: Input voltage outside the measuring range set in (p4675).
3: The absolute value of the input voltage has exceeded the range limit (p4676).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

233163 <Local>Encoder 3: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The position value has exceeded the permissible range of -0.5 ... +0.5.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Position value from the LVDT sensor.
2: Position value from the encoder characteristic.

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

233400 <Local>Encoder 3: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.
Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233401 <Local>Encoder 3: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233405 <Local>Encoder 3: Temperatura inadmissível no encoder avaliado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.
Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

233407 <Local>Encoder 3: Função limite alcançada.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão
Correção: Perform service. Replace the encoder if necessary.
Note:
The actual functional reserve of an encoder can be displayed via r4651.
Veja também: p4650, r4651

233410 <Local>Encoder 3: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Serial communication protocol transfer error between the encoder and evaluation module.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0: Alarm bit in the position protocol.
Bit 1: Incorrect quiescent level on the data line.
Bit 2: Encoder does not respond (does not supply a start bit within 50 ms).
Bit 3: CRC error: The checksum in the protocol from the encoder does not match the data.
Bit 4: Encoder acknowledgement error: The encoder incorrectly understood the task (request) or cannot execute it.
Bit 5: Internal error in the serial driver: An illegal mode command was requested.
Bit 6: Timeout when cyclically reading.
Bit 8: Protocol is too long (e.g. > 64 bits).
Bit 9: Receive buffer overflow.
Bit 10: Frame error when reading twice.
Bit 11: Parity error.
Bit 12: Data line signal level error during the monoflop time.
Correção: - check that the encoder cables are routed in compliance with EMC.
- check the plug connections
- replace encoder.

233411 <Local>Encoder 3: Absolute encoder signals internal alarms

Valor de mensagem: Fault cause: %1 bin, additional information: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The absolute encoder fault word includes alarm bits that have been set.
Alarm value (r2124, interpret binary):
yyyyxxxx hex: yyyy = supplementary information, xxxx = fault cause
yyyy = 0:
Bit 0: Frequency exceeded (speed too high).
Bit 1: Temperature exceeded.
Bit 2: Control reserve, lighting system exceeded.
Bit 3: Battery discharged.

Bit 4: Reference point passed.
yyyy = 1:
Bit 0: Signal amplitude outside the control range.
Bit 1: Error multiturn interface
Bit 2: Internal data error (singleturn/multiturn not with single steps).
Bit 3: Error EEPROM interface.
Bit 4: SAR converter error.
Bit 5: Fault for the register data transfer.
Bit 6: Internal error identified at the error pin (nErr).
Bit 7: Temperature threshold exceeded or fallen below.

Correção: Substituir o encoder.

233412 <Local>Encoder 3: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The encoder sends a set error bit via the serial protocol.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0: Fault bit in the position protocol.
Bit 1: Alarm bit in the position protocol.
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- check that the encoder cables are routed in compliance with EMC.
- check the plug connections
- replace encoder.

233414 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: C track: %1, D track: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.
Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

233415 <Local>Encoder 3: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, Angle: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The amplitude (root of A^2 + B^2) for encoder 3 exceeds the permissible tolerance.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Angle
xxxx = Amplitude, i.e. root from A^2 + B^2 (16 bits without sign)
The nominal signal level of the encoder must lie in the range 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
The response threshold is < 230 mV (observe the frequency response of the encoder).
A signal level of 500 mV peak value corresponds to the numerical value 299A hex = 10650 dec.
The angle 0 ... FFFF hex corresponds to 0 ... 360 degrees of the fine position. Zero degrees is present at the negative zero crossover of track B.
Note for sensors modules for resolvers (e. g. SMC10):
The nominal signal level is at 2900 mV (2.0 Vrms). The response threshold is < 1414 mV (1.0 Vrms).
A signal level of 2900 mV peak value corresponds to the numerical value 3333 hex = 13107 dec.
Note:
The analog values of the amplitude error are not measured at the same time with the hardware fault output by the Sensor Module.

Correção: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

233418 <Local>Encoder 3: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

233419 <Local>Encoder 3: Pista A ou B fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A

xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica

Correção: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233421 <Local>Encoder 3: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.
Correção: Para o valor de advertência = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

233422 <Local>Encoder 3: Pulsos por revolução do encoder de onda quadrada fora da tolerância da banda.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A distância medida da marca zero não corresponde a distância parametrizada da marca zero.
Este alarme é acionado com encoder de onda quadrada ativa com correção PPR e reparametrização da falha 31131 se o acumulador contém valores maiores que p4683 ou p4684.
A distância da marca zero para a monitoração de marca zero é ajustada em p0425 (encoder de rotação).
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos acumulados diferencial no pulso de enconder.
Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233429 <Local>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

233431 <Local>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Correção: - Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

233432 <Local>Encoder 3: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção: - Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

233442 <Local>Encoder 3: Pré-alarme de tensão da bateria.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.
Correção: Substituir a bateria.

233443 <Local>Enconder 3: Nível de sinal CD unipolar fora da especificação.

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The unipolar level (CP/CN or DP/DN) for encoder 3 is outside the permissible tolerance.
Alarm value (r2124, interpret binary):
Bit 0 = 1: Either CP or CN outside the tolerance.
Bit 16 = 1: Either DP or DN outside the tolerance.
The unipolar nominal signal level of the encoder must lie in the range 2500 mV +/- 500 mV.
The response thresholds are < 1700 mV and > 3300 mV.
Note:
The signal level is not evaluated unless the following conditions are satisfied:
- Sensor Module properties available (r0459.31 = 1).
- Monitoring active (p0437.31 = 1).

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

233460 <Local>Encoder 3: Falha do canal A do sensor analógico.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).

Correção: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

233461 <Local>Enconder 3: Falha do canal B do sensor analógico.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).

Correção: Para indicação de valor de alarme = 1
- Verifique a tensão de saída do sensor analógico.
Para indicação de valor de alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3:
- Verifique a configuração do limite de alcance e aumentar, se necessário (p4676).

233462 <Local>Encoder 3: Sensor analógico, sem canal ativo.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.

Correção: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

233463 <Local>Encoder 3: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Correção: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

233470 <Local>Encoder 3: Contaminação detectada.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.

Correção: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

233500 <Local>Encoder 3: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).
Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

233501 <Local>Encoder 3: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: When powered down, the drive/encoder was moved through a distance greater than was parameterized in the tolerance window. It is possible that there is no longer any reference between the mechanical system and encoder.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Deviation (difference) to the last encoder position in increments of the absolute value.
The sign designates the traversing direction.
Note:
The deviation (difference) found is also displayed in r0477.
Veja também: p0413, r0477
Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010, p2507

233502 <Local>Encoder 3: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.
Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

233503 <Local>Encoder 3: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

233700 <Local>Encoder 3: Teste de efetividade não fornece o valor esperado

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Correção: Substituir o encoder.

233800 <Local>Encoder 3: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Correção: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

233801 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção:
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- replace the component involved.

Veja também: p9916

233802 <Local>Encoder 3: Timeout

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A time slice overflow has occurred in encoder 3.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
yx hex: y = function involved (Siemens-internal fault diagnostics), x = time slice involved
x = 9:
Time slice overflow of the fast (current controller clock cycle) time slice.
x = A:
Time slice overflow of the average time slice.
x = C:
Time slice overflow of the slow time slice.
yx = 3E7:
Timeout when waiting for SYNO (e.g. unexpected return to non-cyclic operation).

Correção: Increase the current controller sampling time
Note:
For a current controller sampling time = 31.25 µs, use an SMx20 with order number 6SL3055-0AA00-5xA3.

233804 <Local>Encoder 3: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.

Correção:
- carry out a POWER ON (power off/on).
- upgrade firmware to later version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- check whether the permissible ambient temperature for the component is maintained.
- replace the Sensor Module.

233805 <Local>Encoder 3: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Correção: Substituir módulo.

233806 <Local>Encoder 3: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: The encoder was not successfully initialized.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Bit 0, 1: Encoder initialization with the motor rotating has failed (deviation involving coarse and fine position in encoder pulses/4).

Bit 2: Mid-voltage matching for track A unsuccessful.
Bit 3: Mid-voltage matching for track B unsuccessful.
Bit 4: Mid-voltage matching for acceleration input unsuccessful.
Bit 5: Mid-voltage matching for track safety A unsuccessful.
Bit 6: Mid-voltage matching for track safety B unsuccessful.
Bit 7: Mid-voltage matching for track C unsuccessful.
Bit 8: Mid-voltage matching for track D unsuccessful.
Bit 9: Mid-voltage matching for track R unsuccessful.
Bit 10: The difference in mid-voltages between A and B is too great (> 0.5 V)
Bit 11: The difference in mid-voltages between C and D is too great (> 0.5 V)
Bit 12: The difference in mid-voltages between safety A and safety B is too great (> 0.5 V)
Bit 13: The difference in mid-voltages between A and safety B is too great (> 0.5 V)
Bit 14: The difference in mid-voltages between B and safety A is too great (> 0.5 V)
Bit 15: The standard deviation of the calculated mid-voltages is too great (> 0.3 V)
Bit 16: Internal fault - fault when reading a register (CAFE)
Bit 17: Internal fault - fault when writing a register (CAFE)
Bit 18: Internal fault: No mid-voltage matching available
Bit 19: Internal error - ADC access error.
Bit 20: Internal error - no zero crossover found.
Bit 28: Error while initializing the EnDat 2.2 measuring unit.
Bit 29: Error when reading out the data from the EnDat 2.2 measuring unit.
Bit 30: EEPROM checksum of the EnDat 2.2 measuring unit incorrect.
Bit 31: Data of the EnDat 2.2 measuring unit inconsistent.
Note:
Bit 0, 1: Up to 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 and higher

Correção: Acknowledge fault.
If the fault cannot be acknowledged:
Bits 2 ... 9: Check encoder power supply.
Bits 2 ... 14: Check the corresponding cable.
Bit 15 with no other bits: Check track R, check settings in p0404.
Bit 28: Check the cable between the EnDat 2.2 converter and the measuring unit.
Bit 29 ... 31: Replace the defective measuring unit.

233811 <Local>Encoder 3: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The encoder serial number has changed. The change is only checked for encoders with serial number (e.g. EnDat encoders).
- The encoder was replaced.
Note:
With closed-loop position control, the serial number is accepted when starting the adjustment (p2507 = 2).
When the encoder is adjusted (p2507 = 3), the serial number is checked for changes and if required, the adjustment is reset (p2507 = 1).
Proceed as follows to hide serial number monitoring:
- set the following serial numbers for the corresponding Encoder Data Set: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Correção: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

233812 <Local>Encoder 3: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A cycle requested from the Control Unit or RX/TX timing is not supported.
Fault value (r0949, interpret decimal):
0: Application cycle is not supported.
1: DRIVE-CLiQ cycle is not supported.
2: Distance between RX and TX instants in time too low.
3: TX instant in time too early.

Correção: Carry out a POWER ON (power off/on) for all components.

233813 <Local>Encoder 3: Unidade lógica do hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Correção: Substituir o encoder.

233820 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder concerned.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9916

233835 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder concerned. The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

233836 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved. Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON

233837 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.

Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

233845 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the encoder involved.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

233850 <Local>Encoder 3: Avaliação de encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: An internal software error has occurred in the Sensor Module of encoder 3.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Background time slice is blocked.
2: Checksum over the code memory is not OK.
10000: OEM memory of the EnDat encoder contains data that cannot be interpreted.
11000 ... 11499: Descriptive data from EEPROM incorrect.
11500 ... 11899: Calibration data from EEPROM incorrect.
11900 ... 11999: Configuration data from EEPROM incorrect.
12000 ... 12008: Communication with AD converter faulted.
16000: DRIVE-CLiQ encoder initialization application error.
16001: DRIVE-CLiQ encoder initialization ALU error.
16002: DRIVE-CLiQ encoder HISI / SISI initialization error.
16003: DRIVE-CLiQ encoder safety initialization error.
16004: DRIVE-CLiQ encoder internal system error.
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233851 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 3) involved to the Control Unit.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

233860 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 3) involved to the Control Unit.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.
18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.
25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9915

233875 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the power supply voltage wiring for the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the power supply for the DRIVE-CLiQ component.

233885 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 3) involved to the Control Unit.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

233886 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 3) involved to the Control Unit.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.

Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON

233887 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component involved (Sensor Module for encoder 3). Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

233895 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Sensor Module (encoder 3) involved to the Control Unit.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

233896 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The properties of the DRIVE-CLiQ component (Sensor Module for encoder 3), specified by the fault value, have changed in an incompatible fashion with respect to the properties when booted. One cause can be, e.g. that a DRIVE-CLiQ cable or DRIVE-CLiQ component has been replaced.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number.

Correção: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

233899 <Local>Encoder 3: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A fault occurred on the Sensor Module for encoder 3 that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault number.
Note:
If required, the significance of this new fault can be read about in a more recent description of the Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

233902 <Local>Encoder 3: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233903 <Local>Encoder 3: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233905 <Local>Encoder 3: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A parameter of encoder 3 was detected as being incorrect.
It is possible that the parameterized encoder type does not match the connected encoder.
The parameter involved can be determined as follows:
- determine the parameter number using the fault value (r0949).
- determine the parameter index (p0187).
Fault value (r0949, interpret decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = supplementary information, xxxx = parameter
xxxx = 421:
For an EnDat/SSI encoder, the absolute position in the protocol must be less than or equal to 30 bits.
yyyy = 0:
No information available.
yyyy = 1:
The component does not support HTL level (p0405.1 = 0) combined with track monitoring A/B <> -A/B (p0405.2 = 1).
yyyy = 2:
A code number for an identified encoder has been entered into p0400, however, no identification was carried out.
Please start a new encoder identification.
yyyy = 3:
A code number for an identified encoder has been entered into p0400, however, no identification was carried out.
Please select a listed encoder in p0400 with a code number < 10000.
yyyy = 4:
This component does not support SSI encoders (p0404.9 = 1) without track A/B.
yyyy = 5:
For SQW encoder, value in p4686 greater than in p0425.
yyyy = 6:
DRIVE-CLiQ encoder cannot be used with this firmware version.
yyyy = 7:
For an SQW encoder, the Xact1 correction (p0437.2) is only permitted with equidistant zero marks.
yyyy = 8:
The motor pole pair width is not supported by the linear scale being used.
yyyy = 9:
The length of the position in the EnDat protocol may be a maximum of 32 bits.
yyyy = 10:
The connected encoder is not supported.
Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233912 <Local>Encoder 3: Device combination is not permissible

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: The selected device combination is not supported.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1003:
The connected measuring unit cannot be operated with the EnDat 2.2 converter. For instance, the measuring unit has a pulse number/resolution of 2^n.
1005:
The type of measuring unit (incremental) is not supported by the EnDat 2.2 converter.

1006:
The maximum duration (31.25 μs) of the EnDat transfer was exceeded.
2001:
The set combination of current controller cycle, DP cycle and Safety cycle is not supported by the EnDat 2.2 converter.
2002:
The resolution of the linear measuring unit does not match the pole pair width of the linear motor

Correção: Re fault value = 1003, 1005, 1006:
- Use a measuring unit that is permissible.
For fault value = 2001:
- Set a permissible cycle combination (if required, use standard settings).
For fault value = 2002:
- Use a measuring unit with a lower resolution (p0422).

233915 <Local>Encoder 3: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The configuration for encoder 3 is incorrect.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1:
Re-parameterization between fault/alarm is not permissible.
419:
When the fine resolution Gx_XIST2 is configured, the encoder identifies a maximum possible absolute position actual value (r0483) that can no longer be represented within 32 bits.
Correção: Re alarm value = 1:
No re-parameterization between fault/alarm.
Re alarm value = 419:
Reduce the fine resolution (p0419) or deactivate the monitoring (p0437.25), if the complete multiturn range is not required.

233916 <Local>Encoder 3: Falha de parametrização

Valor de mensagem: Parameter: %1, supplementary information: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A parameter of encoder 3 was detected as being incorrect.
It is possible that the parameterized encoder type does not match the connected encoder.
The parameter involved can be determined as follows:
- determine the parameter number using the fault value (r0949).
- determine the parameter index (p0187).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number.
Note:
This fault is only output for encoders where r0404.10 = 1 or r0404.11 = 1. It corresponds to A33905 with encoders where r0404.10 = 0 and r0404.11 = 0.
Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

233920 <Local>Encoder 3: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Fault cause: %1, channel number: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Wire breakage or sensor not connected (KTY: R > 1630 Ohm).
2 (= 02 hex):
Measured resistance too low (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = channel number, xx = error cause
Correção: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

233930 <Local>Encoder 3: Data logger has saved data

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: For the activated function "Data logger" (p0437.0 = 1) a fault has occurred with the Sensor Module. This alarm indicates that the diagnostics data corresponding to the fault was saved on the memory card.
The diagnostics data is saved in the following folder:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
The following information is contained in the TXT file:
- Display of the last written BIN file.
- Number of write operations that are still possible (from 10000 downwards).
Note:
Only Siemens can evaluate the BIN files.
Correção: Not necessary.
The alarm disappears automatically.
The data logger is ready to record the next fault case.

233940 <Local>Encoder 3: Spindle sensor S1 voltage incorrect

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The voltage of analog sensor S1 is outside the permissible range.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Signal level from sensor S1.
Note:
A signal level of 500 mV corresponds to the numerical value 500 dec.
Correção: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
Veja também: p5040, p5041

233950 <Local>Encoder 3: Internal software error

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: ENCODER (OFF2)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Information about the fault source.
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - If necessary, upgrade the firmware in the Sensor Module to a later version.
- contact the Hotline.

233999 <Local>Encoder 3: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module do encoder 3 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

234207 <Local>VSM: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The temperature (r3666) measured using the Voltage Sensing Module (VSM) has exceeded the threshold value (p3668).
Note:
This fault can only be initiated if the temperature evaluation was activated (p3665 = 2 for a KTY sensor or p3665 = 1 for a PTC sensor).
Fault value (r0949, interpret decimal):
yyxxxx dec:
yy: Component number of the component which detected the fault.
Correção: - Verificar o ventilador.
- Baixar potência.

234211 <Local>VSM: Temperatura, limite de alarme ultrapassado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura (r3666) medida com o Voltage Sensing Module (VSM) excedeu o valor limite (p3667).
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o número de componente do VSM onde ocorreu o erro.
Correção: - Verificar o ventilador.
- Baixar potência.

234800 <Local>VSM: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: SEM
Causa: O Voltage Sensing Module (VSM) detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

234801 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the Voltage Sensing Module (VSM).
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - confira a conexão DRIVE-CLiQ.
- substitua o Voltage Sensing Module (VSM).

234801 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the Voltage Sensing Module (VSM).
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.

234802 <Local>VSM: Timeout

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Timeout ocorreu no Voltage Sensing Module.
Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234803 <Local>VSM: Teste de memória

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro no teste de memória no Voltage Sensing Module.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Voltage Sensing Module.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234804 <Local>VSM: CRC

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a leitura da memória de programa no Voltage Sensing Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234805 <Local>VSM: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).

234806 <Local>VSM: Inicialização

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a inicialização ocorreu um erro no Voltage Sensing Module (VSM).
Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234807 <Local>VSM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro de timeout do controle de seqüência no Voltage Sensing Module (VSM).
Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234820 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the Voltage Sensing Module involved.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9916

234835 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the Voltage Sensing Module involved. The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

234836 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the Voltage Sensing Module. Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON

234837 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

234845 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the Voltage Sensing Module (VSM).
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

234850 <Local>VSM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An internal software error in the Voltage Sensing Module (VSM) has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Background time slice is blocked.
2: Checksum over the code memory is not OK.

Correção: - Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).
- Se necessário, atualizar o Firmware no Voltage Sensing Module.
- Contatar a Hotline.

234851 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Voltage Sensing Module involved (VSM) to the Control Unit.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

234860 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Voltage Sensing Module involved (VSM) to the Control Unit.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.
18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.
25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9915

234875 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the power supply voltage wiring for the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the power supply for the DRIVE-CLiQ component.

234885 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Voltage Sensing Module involved (VSM) to the Control Unit.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

234886 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Voltage Sensing Module involved (VSM) to the Control Unit.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.

Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON

234887 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component (Voltage Sensing Module) involved. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

234895 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Voltage Sensing Module involved (VSM) to the Control Unit.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

234896 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The properties of the DRIVE-CLiQ component (Voltage Sensing Module), specified by the fault value, have changed in an incompatible fashion with respect to the properties when booted. One cause can be, e.g. that a DRIVE-CLiQ cable or DRIVE-CLiQ component has been replaced.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number.

Correção: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

234899 <Local>VSM: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A fault occurred on the Voltage Sensing Module that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault number.
Note:
If required, the significance of this new fault can be read about in a more recent description of the Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

234903 <Local>VSM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do módulo interno Bus I2C.

Correção: Replace the Voltage Sensing Module (VSM).

234903 <Local>VSM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do módulo interno Bus I2C.

Correção: Trocar o Terminal Module.

234904 <Local>VSM: EEPROM

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.
Correção: Replace the Voltage Sensing Module (VSM).

234905 <Local>VSM: Acesso do parâmetro

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A Control Unit tentou gravar um valor de parâmetro não permitido no Voltage Sensing Module (VSM).
Correção: - Confira se a versão do VSM (r0158) corresponde à versão de firmware da Control Unit (r0018).
- Se preciso, substitua o Voltage Sensing Module.
Nota:
O versão de firmware que equiparado a outra versão está no arquivo readme.txt no cartão de memória.

234920 <Local>VSM: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).
Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

234950 <Local>VSM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: An internal software error in the Voltage Sensing Module (VSM) has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Information about the fault source.
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - If necessary, upgrade the firmware in the Voltage Sensing Module to a later version.
- contact the Hotline.

234999 <Local>VSM: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Uma falha ocorreu na Voltage Sensing Module (VSM) um alarme ocorreu e não pode ser interpretado por o Control Unit firmware.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida na descrição mais recente da Control Unit.
Correção: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

235000 <Local>TM54F: Tempo de amostragem inválido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: O tempo de amostragem configurado é inválido.
- Não é múltiplo inteiro do ciclo DP.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Tempo de amostragem válido sugerido.
Correção: Corrigir tempo de amostragem (p. ex. configurar o tempo de amostragem válido sugerido).
Veja também: p10000

235001 <Local>TM54F: Valor de parâmetro inválido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The entered value is invalid.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Parameter number with the invalid value.
Correção: Corrigir valor do parâmetro.

235002 <Local>TM54F: Modo de colocação em funcionamento não é possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The commissioning mode activation was rejected because the pulses had not been suppressed for at least one drive belonging to the TM54F.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Drive object number of the first drive found without pulse suppression.
Correção: Set pulse suppression for the drive specified in the fault value.

235003 <Local>TM54F: É requerido o reconhecimento na Control Unit

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma falha no Terminal Module 54F (TM54F) foi reconhecido usando o reconhecimento seguro (p10006).
Um reconhecimento adicional também é requerido na Control Unit.

Correção: Fazer reconhecimento da falha na Control Unit.

235011 <Local>TM54F: Atribuição de número de drive object inválida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um número de drive object foi atribuído em duplicidade. Todo número de drive object somente pode ser atribuído uma vez.

Correção: Corrigir a atribuição dos números de drive object.
Veja também: p10010

235012 <Local>TM54F: Parada de teste ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A parada de teste para o Terminal Module 54F (TM54F) está sendo executada neste momento.
Nota:
Se ocorrer uma falha durante a parada de teste, será emitido o F35013.

Correção: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.

235013 <Local>TM54F: Parada de teste com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectado um erro durante a execução da parada de teste no TM54F. São transmitidos sinais de ativação à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
aaaabbcc hex:
aaaa: DO ou F-DI (depende do passo de teste cc), de onde o estado esperado não foi coletado (Bit 0 = F-DI 0 e F-DO 0, Bit 1 = F-DI 1 e F-DO 1, etc.).
bb: Causa do erro
bb = 01 hex: Erro interno.
bb = 02 hex: Erro na comparação dos sinais de ativação de ambos canais (F-DI ou DI).
bb = 03 hex: Erro interno.

bb = 04 hex: Erro na comparação dos sinais de ativação de ambos canais (Diag-DO).

cc: Estado da parada de teste, no qual ocorreu a falha.
A forma de representação é feita da seguinte maneira:
Estado incorreto do Slave: (ações de teste)(ações de teste) | Passo correspondente no Master: (ações de teste)(ações de teste) | Descrição
00 hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 0A hex: ( )( ) | Sincronização / Passo de comutação
0A hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 15 hex: ( )( ) | Passo de espera
15 hex: (L1+OFF)(L2+OFF) | 20 hex :( )( ) | 1.) F-DI 0 ... 4 Verificação para 0 V 2.) Passo de comutação para o novo nível
20 hex: (L1+OFF)(L2+OFF) | 2B hex: ( )( ) | Passo de espera
2B hex: (L1+ON)(L2+ON) | 36 hex: ( )( ) | 1.) F-DI 5 ... 9 Verificação para 0 V 2.) Passo de comutação para o novo nível
36 hex: (DO OFF)( ) | 41 hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera / Passo de comutação
41 hex: (DO OFF)( ) | 4C hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera
4C hex: (DO ON)( ) | 57 hex: (DO ON)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação para o novo nível
57 hex: (DO ON)( ) | 62 hex: (DO ON)( ) | Passo de espera
62 hex: (DO OFF)( ) | 6D hex: (DO ON)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação
6D hex: (DO OFF)( ) | 78 hex: (DO ON)( ) | Passo de espera
78 hex: (DO ON)( ) | 83 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação
83 hex: (DO ON)( ) | 8E hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera
8E hex: (DO OFF)( ) | 99 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação
99 hex: (DO OFF)( ) | A4 hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera
A4 hex: (DO OFF)( ) | AF hex: (DO OFF)( ) | Verificação Diag-DO e Diag-DI
AF hex: (DO Estado original)( ) | C5 hex: (DO Estado original)( ) | Passo de comutação
C5 hex: Fim do teste

As ações esperadas para verificação dependem do modo de teste parametrizado (p10047).
As ações esperadas a seguir são verificadas nos passos de verificação no teste das F-DOs.
A forma de representação é feita da seguinte maneira:
Passo de teste (SL MA): Estimativa Diag-DO Modo 1 | Estimativa DI 20 ... 23 Modo 2 | Estimativa DI 20 ... 23 Modo 3
(4C hex 57 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V
(62 hex 6D hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 0 V
(78 hex 83 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 24 V
(8E hex 99 hex): Diag-DO = 24 V | DI = 0 V | DI = 24 V
(A4 hex AF hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V
Exemplo:
Se ocorrer uma falha em um passo de parada de teste, o qual contém as causas de erro bb = 02 hex ou 04 hex, então a ação de teste da falha ocorreu no passo de parada de teste anterior. A verificação da ação esperada é realizada no passo seguinte.
O Master menciona o valor de falha 0001_04AF e o Slave o valor de falha 0001_04A4.
aaaa = 1 --> O F-DO 0 foi afetado.
bb = 04 hex --> A verificação do Diag-DO falhou.
cc = A verificação da ação esperada ocorreu no passo de parada de teste AF no Master e A4 no Slave.
Na tabela é verificada a ação esperada Diag-DO = 0, ou seja, o Diag-DO estava em 0 V ao invés dos 24 V esperados.
Aqui a ação de teste ocorreu no passo anterior (99 hex DO OFF, A4 hex DO OFF). As duas DOs foram passadas para OFF.

Correção: Inspecionar a fiação das F-DIs e das F-DOs e reiniciar a parada de teste.
Nota:
A falha será eliminada assim que a parada de teste for concluída com sucesso.
Para o valor de falha = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex aplica-se o seguinte:
Estes valores de falha aparecem juntos com a falha F35152. Neste caso devem ser verificados todos os parâmetros para a parada de teste;
Além disso, verifique se a versão de Firmware do TM54F é compatível com a da Control Unit.
Também verifique o p10001, p10017, p10046 e o p10047.
Após a correção dos parâmetros é necessário executar um POWER ON.

235014 <Local>TM54F: Parada de teste necessária

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: - Depois de ligar o acionamento ainda não foi executada nenhuma parada de teste.
- Após uma colocação em funcionamento é necessário executar uma nova parada de teste.
- O tempo de execução da dinamização forçada (parada de teste) expirou (p10003).

Correção: Ativar a parada de teste (BI: p10007).

235015 <Local>TM54F: Motor Module substituído ou configuração inconsistente

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Cyclic communication of at least one drive with the Terminal Module 54F (TM54F) is not active.
Possible causes:
- at least one Motor Module was replaced (e.g. hardware was replaced).
- The parameterization of theTM54F (p10010) is inconsistent with the number of axes, which have drive-based motion monitoring functions activated with TM54F.
- For the signaled axis, it is not permissible that the "Safe motion monitoring without selection" (p9601.5 = 1) is parameterized.
- And activated drive has no communication via DRIVE-CLiQ.
- p10010 of the TM54F master module is not the same as p10010 of the TM54F slave module (in this case, F35051 is also output).
- In p10010 of the TM54F master or slave module, the number of a drive object was entered twice or several times.
Fault value (r0949, interpret binary):
yyyy yyyy xxxx xxxx bin
xxxx xxxx bin: inconsistent configuration
Bit 0 = 1: No communication with drive 1.
...
Bit 5 = 1: No communication with drive 6.
yyyy yyyy bin: Motor Module replaced or a DRIVE-CLiQ cable of a Motor Module not inserted.
Bit 8 = 1: Motor Module from drive 1 was replaced or does not communicate.
...
Bit 13 = 1: Motor Module from drive 6 was replaced or does not communicate.
Note:
When this fault is present, none of the drives listed in the fault value, which have drive-based motion monitoring functions operating with TM54F, are enabled.
For fault value = 0:
The number of drive objects specified in p10010 is not equal to the number of drives that have drive-based motion monitoring functions that have been enabled.
Veja também: p10010

Correção: For all drive objects specified in p10010, check whether the drive-based motion monitoring functions with TM54F are enabled (p9601).
Check as to whether F35051 is also output and remove the cause.
Check whether each drive object number is listed only once in the indices of p10010.
Note:
If a drive was deactivated and activated without first having established the DRIVE-CLiQ connection, then this alarm is also output.
When replacing a Motor Module, carry out the following steps:
- start the copy function for the node identifier on the TM54F (p9700 = 1D hex).
- acknowledge the hardware CRC on the TM54F (p9701 = EC hex).
- save all parameters (p0977 = 1).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
For SINUMERIK, the following applies:
HMI supports the replacement of components with Safety functions (operating area "Diagnostics" --> Softkey "Alarm list" --> Softkey "Confirm SI HW" etc.).
The precise procedure is given in the following document:
SINUMERIK Function Manual Safety Integrated

235016 <Local>TM54F: Comunicação de dados úteis com o acionamento não foi estabelecida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comunicação cíclica de dados úteis dentro do Terminal Module 54F (TM54F) ainda não está ativa.
Esta mensagem é dada após a inicialização do TM54F Master e do TM54F Slave e é automaticamente apagada após o estabelecimento da comunicação.
Se um acionamento não se comunica com o TM54F, então nenhum dos acionamentos parametrizados no p10010 será liberado.

Correção: Executar os seguintes passos durante a substituição de um Motor Module:
- Inicializar a função de cópia para Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

Sempre aplica-se o seguinte:
- Controlar se em todos drive objectss indicados no p10010 foram liberadas as monitorações de movimentos integradas de acionamento com o TM54F (p9601).
- Verificar se a falha F35150 está presente e, se necessário, eliminar a causa da falha.

Veja também: r10055

235040 <Local>TM54F: Subtensão 24 V

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma subtensão na alimentação de tensão de 24V no Terminal Module 54F (TM54F).
Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.
Identificação de falha (r0949, representação binário):
Bit 0 = 1: Subtensão da alimentação de tensão na conexão X524.
Bit 1 = 1: Subtensão da alimentação de tensão na conexão X514.

Correção:
- confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.
- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235043 <Local>TM54F: Sobretensão 24 V

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma sobretensão na alimentação de tensão de 24V no Terminal Module 54F (TM54F).
Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.

Correção:
- confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.
- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235051 <Local>TM54F: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The Terminal Module 54F (TM54F) has identified an error in the crosswise data comparison between the two control channels.
As fault response fail-safe input terminal signals are transferred to the motion monitoring functions.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
aaaabbcc hex
aaaa: A value greater than zero indicates an internal software error.
bb: Data to be cross-compared that resulted in the error.
bb = 00 hex: p10000
bb = 01 hex: p10001
bb = 02 hex: p10002
bb = 03 hex: p10006
bb = 04 hex: p10008
bb = 05 hex: p10010
bb = 06 hex: p10011
bb = 07 hex: p10020
bb = 08 hex: p10021
bb = 09 hex: p10022
bb = 0A hex: p10023
bb = 0B hex: p10024
bb = 0C hex: p10025
bb = 0D hex: p10026
bb = 0E hex: p10027
bb = 0F hex: p10028
bb = 10 hex: p10036
bb = 11 hex: p10037
bb = 12 hex: p10038
bb = 13 hex: p10039
bb = 14 hex: p10040
bb = 15 hex: p10041
bb = 16 hex: p10042
bb = 17 hex: p10043
bb = 18 hex: p10044
bb = 19 hex: p10045
bb = 1A hex: p10046
bb = 1B hex: Test stop internal p10041
bb = 1C hex: Test stop internal p10046
bb = 1D ... 1F hex: internal test stop p10017, p10002, p10000
bb = 20 ... 2A hex: internal test stop p10040, p10046, p10047
bb = 2B hex: Test stop initialization
bb = 2C hex: Input/output calculation initialization
bb = 2D ... 45 hex: internal data for the output calculation p10042 ... p10045
bb = 46 ... 63 hex: data for the calculation of drive group 1
bb = 64 ... 81 hex: data for the calculation of drive group 2
bb = 82 ... 9F hex: data for the calculation of drive group 3
bb = A0 ... BD hex: data for the calculation of the drive group 4
bb = BE hex: debounce time of the fail-safe inputs (F-DI) p10017
bb = BF hex: debounce time of the single-channel inputs (DI) p10017
bb = C0 hex: debounce time of the Diag inputs p10017
bb = C1 hex: Internal data to p10030 SDI positive
bb = C2 hex: Internal data to p10031 SDI negative
bb = C3 ... CA hex: new data to calculate the drive groups p10030 ... p10031
bb = CB hex: p10032
bb = CC hex: p10033
bb = CD hex: p10009
bb = CE ... CF drive group 1 SLP parameter p10032 ... p10033
bb = D0 ... D1 drive group 2 SLP parameter p10032 ... p10033
bb = D2 ... D3 drive group 3 SLP parameter p10032 ... p10033
bb = D4 ... D5 drive group 4 SLP parameter p10032 ... p10033
bb = D6 initialize retraction
bb = D7 retraction, SLP
cc: Index of the data to be cross-compared that resulted in the error.

Correção: Carry out the following steps on the TM54F:
- activate the safety commissioning mode (p0010 = 95).
- start the copy function for SI parameters (p9700 = 57 hex).
- acknowledge complete data change (p9701 = AC hex).
- exit the safety commissioning mode (p0010 = 0).
- save all parameters (p0977 = 1).
- carry out safe acknowledgement (p10006).
For an internal software error (aaaa > 0):
- For TM54F, upgrade the firmware to a later version.
- contact the Hotline.
- replace the TM54F.

235052 <Local>TM54F: Erro interno de hardware

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: An internal software/hardware error has been detected on the Terminal Module 54F (TM54F).
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- Atualizar o firmware no TM54F para uma recente versão.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235053 <Local>TM54F: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The temperature measured using the temperature sensing on the TM54F has exceeded the threshold value to initiate this fault.
As fault response fail-safe input terminal signals are transferred to the motion monitoring functions.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235054 <Local>TM54F: Alarme de temperatura excedeu o limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura medida usando o sensor de temperatura no TM54F excedeu o valor limite para iniciar este alarme.
Correção: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235075 <Local>TM54F: Falha durante comunicação interna

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: An internal communications error has occurred in the Terminal Module 54F (TM54F).
This alarm is also output:
- If TM54F exists and no safety function of the TM54F has yet been parameterized.
- If p10000 of the TM54F master is not set the same as p10000 of the TM54F slave.

Alarm value (r2124, interpret decimal):
Only for internal Siemens diagnostics.

Correção: If TM54F exists and no safety function has yet been parameterized:
- Not necessary. The alarm disappears automatically after a safety function of the TM54F has been parameterized.
For p10010 from the TM54F master not equal to the TM54F slave:
- start the copy function for the node identifier on the TM54F (p9700 = 1D hex).
- acknowledge the hardware CRC on the TM54F (p9701 = EC hex).
- save all parameters (p0977 = 1).
- carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
For internal communication errors:
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- upgrade the software on the TM54F.
- contact the Hotline.
- replace the TM54F.

235080 <Local>TM54F: Erro de checksum de parâmetros seguros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The calculated checksum entered in r10004 over the safety-relevant parameters does not match the reference checksum saved in p10005 at the last machine acceptance.
Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0 = 1: Checksum error for functional SI parameters.
Bit 1 = 1: Checksum error for SI parameters for component assignment.

Correção: - check the safety-relevant parameters and if required, correct.
- set the reference checksum to the actual checksum.
- acknowledge the hardware replacement.
- carry out a POWER ON (power off/on).
- carry out an acceptance test.

235081 <Local>TM54F: Sinal estático "1" no F-DI para reconhecimento de segurança

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Existe um sinal 1 lógico por mais de 10 segundos na F-DI parametrizado no p10006.
Se na F-DI não houver nenhuma confirmação própria para a confirmação segura, então deve aparecer um sinal 0 lógico estático. Com isso é evitada uma confirmação segura acidental (e o sinal "Internal Event Acknowledge") quando ocorre uma ruptura de fio ou uma das duas entradas digitais for violada.

Correção: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

235150 <Local>TM54F: Falha de comunicação

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectada uma falha na comunicação entre o TM54F Master e a Control Unit ou entre o TM54F Slave e o Motor Module.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Executar os seguintes passos durante a substituição de um Motor Module:
- Inicializar a função de cópia para Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

Sempre aplica-se o seguinte:
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235151 <Local>TM54F: Erro de discrepância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os terminais seguros de entrada ou de saída indicam um estado diferente por um tempo mais longo do que o parametrizado no p10002.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex
xxxx: Os terminais de entrada seguros F-DI indicam uma discrepância.
Bit 0: Discrepância na F-DI 0
...
Bit 9: Discrepância na F-DI 9
yyyy: Os terminais de saída seguros F-DO indicam uma discrepância.
Bit 0: Discrepância na F-DO 0
...
Bit 3: Discrepância na F-DO 3
Nota:
Se vários erros por discrepância ocorreram sequencialmente, então esta falha será mencionada apenas para o primeiro erro ocorrido.
Para analisar todos os erros por discrepância existem as seguintes possibilidades:
- Interpretar os estados de entrada e de saída do TM54F com o software de colocação em funcionamento. Aqui são indicados todos os erros de discrepância.
- Comparar os parâmetros p10051 e p10052 do TM54F-Master e TM54F-Slave quanto à existência de discrepâncias.

Correção: Inspecionar a fiação da respectiva F-DI (problemas de contato).
Os erros por discrepância das entradas digitais à prova de erros (F-DI) somente podem ser confirmados totalmente se for executada uma confirmação segura após a eliminação da causa da falha (veja o p10006). Enquanto a confirmação segura não for executada, a respectiva F-DI persistirá internamente em estado seguro.

Em processos de manobra cíclicos nas entradas digitais à prova de erros (F-DI), eventualmente, o tempo de discrepância deverá ser adaptado à frequência de comutação.
Se a duração do período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do p10002, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:
p10002 < (tp / 2) - td (o tempo de discrepância deve ser menor que a metade da duração de período menos o tempo de discrepância real)
p10002 >= p10000 (o tempo de discrepância deve ser pelo menos igual ao p10000)
p10002 > td (o tempo de discrepância deve ser maior que o tempo de discrepância real de comutação)
td = Possível tempo de discrepância real em ms, que pode ocorrer em um processo de manobra. Este deve equivaler pelo menos a 1 tempo de amostragem SI (veja o p10000).
tp: Duração de período de um processo de manobra em ms.

Em processos de manobra cíclicos e com a estabilização (p10017) ativada o tempo de discrepância é pré-definido diretamente pelo tempo de estabilização.
Se a duração de período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do tempo de estabilização, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:
p10002 < p10017 + 1ms - td
p10002 > td
p10002 >= p10000
Exemplo:
Com um tempo de amostragem SI de 12 ms e uma frequência de comutação de 110 ms (p10017 = 0) o tempo de discrepância pode ser configurado no máximo pelas seguintes condições:
p10002 <= 110/2 ms - 12 ms = 43 ms --> Como resultado temos o p10002 arredondado <= 36 ms
Visto que o tempo de discrepância é assumido como um valor arredondado nos tempos de amostragem SI, deve-se arredondar até um tempo de amostragem SI inteiro, caso não seja um múltiplo de um tempo de amostragem SI.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

235152 <Local>TM54F: Erro de software interno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: An internal software error has occurred in the Terminal Module 54F (TM54F).
The fail-safe digital inputs and digital outputs (F-DI, F-DO) on the TM54F have been set to the safe state.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Note:
F-DI: Failsafe Digital Input
F-DO: Failsafe Digital Output
Correção: Certifique-se de que a versão de Firmware do TM54F é compatível com a versão de Firmware da Control Unit.
No projeto deve estar ativada a atualização automática de Firmware.
Nota:
Por exemplo, esta mensagem também aparece junto com a falha F35013. Neste caso, verifique todos os parâmetros para a parada de teste do TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). Neste caso, após a correção dos parâmetros é necessário executar um POWER ON.

235200 <Local>TM: Dados de calibração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: An error was detected in the calibration data of the Terminal Module.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
ddcbaa dec: dd = component number, c = AI/AO, b = fault type, aa = number
c = 0: analog input (AI, Analog Input)
c = 1: analog output (AO, Analog Output)
b = 0: No calibration data available.
b = 1: Offset too high (> 100 mV).

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- Replace the component if necessary.

235207 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 0 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module (TM), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[0], p4103[0]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[1]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[0] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[0] > 1650 ohms, the temperature r4105[0] = 250 °C
- if r4101[0] <= 1650 ohms, the temperature r4105[0] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[0] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[1] - hysteresis (5 K, for TM150, can be set using p4118[0]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235208 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 1 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module (TM), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[2], p4103[1]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[3]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[1] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[1] > 1650 ohms, the temperature r4105[1] = 250 °C
- if r4101[1] <= 1650 ohms, the temperature r4105[1] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[1] and can be interconnected.

Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[3] - hysteresis (5 K, for TM150, can be set using p4118[1]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235209 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 2 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module (TM), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[4], p4103[2]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[5]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[2] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[2] > 1650 ohms, the temperature r4105[2] = 250 °C
- if r4101[2] <= 1650 ohms, the temperature r4105[2] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[2] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[5] - hysteresis (5 K, for TM150, can be set using p4118[2]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235210 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 3 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module (TM), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[6], p4103[3]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[7]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[3] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[3] > 1650 ohms, the temperature r4105[3] = 250 °C
- if r4101[3] <= 1650 ohms, the temperature r4105[3] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[3] and can be interconnected.

Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[7] - hysteresis (5 K, for TM150, can be set using p4118[3]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235211 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 0 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature measured using the temperature sensing of the Terminal Module (TM) (r4105[0]) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[0]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[0] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[0] > 1650 ohms, the temperature r4105[0] = 250 °C
- if r4101[0] <= 1650 ohms, the temperature r4105[0] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[0] - hysteresis (5 K); for TM150, can be set using p4118[0].
Veja também: p4102

235212 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 1 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature measured using the temperature sensing of the Terminal Module (TM) (r4105[1]) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[2]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[1] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[1] > 1650 ohms, the temperature r4105[1] = 250 °C
- if r4101[1] <= 1650 ohms, the temperature r4105[1] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[4] - hysteresis (5 K); for TM150, can be set using p4118[1].
Veja também: p4102

235213 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 2 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature measured using the temperature sensing of the Terminal Module (TM) (r4105[2]) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[4]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[2] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[2] > 1650 ohms, the temperature r4105[2] = 250 °C
- if r4101[2] <= 1650 ohms, the temperature r4105[2] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[4] - hysteresis (5 K); for TM150, can be set using p4118[2].
Veja também: p4102

235214 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 3 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature measured using the temperature sensing of the Terminal Module (TM) (r4105[3]) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[6]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[3] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[3] > 1650 ohms, the temperature r4105[3] = 250 °C
- if r4101[3] <= 1650 ohms, the temperature r4105[3] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[6] - hysteresis (5 K); for TM150, can be set using p4118[3].
Veja também: p4102

235220 <Local>TM: Freqüência limite para emissão de sinais foi alcançada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Os sinais emitidos pelo Terminal Module 41 (TM41) para as pistas A/B alcançaram a freqüência limite. Os sinais emitidos não estão mais sincronizados com o valor nominal definido.
Nota:
Se TM41 foi configurado como projeto tecnológico com SIMOTION, esta falha é também emitida em resposta aos sinais A/B curto-circuitado em X520.

Correção: SIMOTION (p4400 = 0) modo de operação:
- Inserir uma valor de velocidade menor (p1155).
- Reduzir o número de pulsos do encoder (p0408).
- Verificar a trilha A/B para curto-circuitos.
SINAMICS (p4400 = 1) modo de operação:
- A resolução fina da TM41 no p0418 não é compatível com a entrada do conector em p4420
- O valor da posição atual do encoder r0479 conectado na entrada p4420 tem uma excessiva velocidade atual.

235221 <Local>TM: O desvio entre nominal e atual está fora da tolerância

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O desvio entre o valor e os sinais de saída (faixa A/B) excedeu a tolerância de +/-3 %. Diferença entre o valor interno e externo medido é muito alta.

Correção: - Diminuir o ciclo básico (p0110, p0111).
- Substituir o módulo.

235222 <Local>TM: Número de pulsos de encoder inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The encoder pulse number entered does not match the permissible pulse number from a hardware perspective.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Encoder pulse number is too high.
2: Encoder pulse number is too low.
4: Encoder pulse number is less than the zero mark offset (p4426).

Correção: - Especificar número de pulsos de encoder dentro da faixa permitida (p0408).
- Caso necessário, substituir TM41 SAC com TM41 DAC.
Nota:
TM41 SAC: no. para pedido = 6SL3055-0AA00-3PA0
TM41 DAC: no. para pedido = 6SL3055-0AA00-3PA1
O seguinte se aplica para TM41 SAC:
- Valor máximo/mínimo para p0408: 1000/8192
O seguinte se aplica para TM41 DAC:
- Valor máximo/mínimo para p0408: 1000/16384
Veja também: p0408

235223 <Local>TM: Offset de marca zero inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The entered zero mark offset is not permissible.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Zero mark offset is too high.
Veja também: p4426

Correção: Especificar offset de marca zero dentro da faixa permitida (p4426).

235224 <Local>TM: Sincronização de marca zero foi cancelada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A sincronização de marca zero com o encoder reproduzido foi cancelada.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0: O encoder não está em estado pronto (p. ex. o encoder está estacionando).
1: Foi interligado um encoder absoluto.
2: O encoder r0479[0...2] interligado através da entrada de conector p4420 já se comunica com outro TM41 (apenas um TM41 pode ser interligado com um r0479[0...2] concreto).
3: A interligação BICO para o Terminal Module 41 (TM41) foi cancelada (CI: p4420 = sinal 0).
4: O encoder interligado através da entrada de conector p4420 executou uma comutação EDS ou foi reparametrizado (este processo não é suportado, definir o p4420 = 0 e interligar novamente).
5: A rotação máxima do encoder foi excedida.
6: Encoder em estado inválido.
7: Encoder em estado inválido.
8: Encoder em estado inválido (o encoder não foi parametrizado ou a fonte de sinais interligada não está em estado cíclico).

Correção: Nenhum necessário.
- Se o encoder passa para o estado pronto, então uma sincronização anteriormente cancelada será executada novamente.
- Se a sincronização foi cancelada por causa do período de sincronização máximo permitido, não ocorre mais nenhuma nova sincronização.
- O aviso/alarme somente será emitido se em um encoder absoluto a sincronização de marca zero estiver ajustada na posição zero (p4401.0 = 1 e p4401.1=0).

235225 <Local>TM: Sincronização de marca zero parada - Encoder não está em estado pronto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A sincronização de marca zero com o encoder reproduzido foi parada.
O encoder não está em estado "Pronto".

Correção: Colocar o encoder em estado "Pronto".

235226 <Local>TM: Pistas A/B estão desativadas

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No frequency setpoint is available for the Terminal Module 41 (TM41), the output of tracks A/B was frozen.
Possible causes:
- Connector input p4420 is not interconnected.
- the leading encoder is not in the "ready" state (parking encoder or encoder data set not parameterized).
- TM41 has a fault.
- The TM41 is in the commissioning mode (p0010 > 0).
- The TM41 component is not connected to DRIVE-CLiQ.

Correção: - Appropriately interconnect connector input p4420.
- Bring the leading encoder into the "ready" state.
- Remove any TM41 faults.

235227 <Local>Comutação/alteração de dados de ajuste de encoder EDS não é suportada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os seguintes casos de aplicação não são suportados pelo Terminal Module 41 (TM41):
- O encoder interligado através da entrada de conector p4420 executou uma comutação EDS.
- O encoder interligado com o TM41 foi reparametrizado de modo que o valor real de posição do encoder deve ser interpretado novamente.
Por exemplo, este é o caso numa alteração no sentido do motor (p0410, p1821) ou numa alteração da resolução fina (p0418). Aqui pode ocorrer uma variação brusca do valor real de posição do encoder (valor nominal de posição do TM41), o que não pode emitido no TM41.
Veja também: p4420

Correção: Ajustar a entrada do conector p4420 = 0 e reconectar.

235228 <Local>TM: Tempo de amostragem p4099[3] inválido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The sampling time set in p4099[3] for incremental encoder emulation in Terminal Module 41 (TM41) does not correspond to the valid value. To resolve the problem, correct the setting of p4099[3]. The system automatically performs a warm restart/sub-boot.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1:
A sampling time p4099[3] < 125 µs was set.
2:
An integer multiple of the DRIVE-CLiQ clock cycle was not entered in p4099[3].
3:
- In the SINAMICS mode (p4400 = 1), the sampling time in p4099[3] is not an integer multiple of the current controller sampling time (p0115[0]) of the drive object, which supplies the position setpoint (CI: p4420) for the incremental encoder simulation.
- The encoder interconnected via connector input p4420 (e.g. an SSI encoder) is sampled in a slower clock cycle.

Correção: - Se necessário, cancelar a interligação BICO através da entrada de conector p4420.
- Verificar a regra indicada na causa para configurar o tempo de amostragem no p4099[3].
- Se necessário, cancelar novamente a interligação BICO através da entrada de conector p4420.
Nota:
Em cada nova configuração da interligação BICO através da entrada de conector p4420 é realizada a verificação do tempo de amostragem no p4099[3] e, se necessário, emitida a mensagem correspondente.

235229 <Local>TM: Intervalo de tempo desativado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: NENHUM
Vector: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor solicitado para um tempo de ciclo em p4099[0...2] é inválido.
O período de tempo correspondente não foi ativado.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
0: Entradas/saídas digitais (p4099[0])
1: Entradas analógicas (p4099[1])
3: Emulação de encoder (p4099[3]).
4: Emulação de valor de referência da velocidade do encoder (p4099[3]).
5: Emulação de valor de referência da velocidade do encoder (p4099[3]).

	6: Controle de seqüência interna do TM41 (erro interno).
Correção:	Alterar o tempo de amostragem de acordo com o valor do alarme. Nota: O tempo de amostragem p4099 [0] não pode ser zero.

235230 <Local>TM: Hardware com falha

Valor de mensagem:	%1
Objeto drive:	A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação:	Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2) Servo: NENHUM Vector: NENHUM
Reconhecimento:	POWER ON
Causa:	O Terminal Module (TM) utilizado acusou falhas internas. Sinais deste módulo não devem ser avaliados, pois provavelmente estão incorretos.
Correção:	Se necessário, substituir o Terminal Module.

235231 <Local>TM: Faltando o controle mestre com PLC

Valor de mensagem:	-
Objeto drive:	A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação:	SEM
Reconhecimento:	SEM
Causa:	O sinal "controle mestre pelo PLC" estava faltante na operação. - A interconexão da entrada do binector para "controle mestre pelo PLC" está incorreto (p0854). - O controle de alto nível interrompeu o sinal "controle mestre pelo PLC". - Transferência de dados através do fieldbus (Mestre/Acionamento) foi interrompida. Nota: Este alarme é apenas decisivo em em modo de operação "SIMOTION" (p4400 = 0). No modo de operação "SINAMICS" (p4400 = 1), os valores de referência em p4420 são avaliados de forma independente da entrada do binector p0854.
Correção:	- Verificar a interconexão da entrada do binector para "controle mestre pelo PLC" (p0854). - Verificar o sinal "controle mestre pelo PLC", e se necessário, ligar. - Verificar a transferência de dados através do fieldbus (mestre/acionamento). - Verificar os parâmetros de ajuste p2037.

235232 <Local>TM41: Marca zero não está mais sincronizada e POWER ON necessário

Valor de mensagem:	-
Objeto drive:	A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação:	SEM
Reconhecimento:	SEM
Causa:	Modo de operação SINAMICS (p4400 = 1): Quando parametrizado o Terminal Module 41 (TM41) ou quando operando um módulo TM41, um estado de operação que precisa de um POWER ON foi atingido. Isto inclui: - Alterando o número de pulsos do encoder (p0408). - Alterando a resolução fina (p0418). - Retirar o cabo DRIVE-CLiQ sem desativar TM41 através do p0105.

Caso este alarme seja ativado, então a marca zero do TM41 não pode mais ser emitida em sincronismo com o encoder conectado em p4420.
Modo de operação SIMOTION (p4400 = 0):
Uma marca zero ajustada previamente (p4426) não mais corresponde à posição do encoder (r0479) devido à alterações no número de pulsos (p0408).

Correção: Uma posição incremental na saída X520 do TM41 pode ainda ser avaliada independente da marca zero.
Um POWER ON deve ser realizado caso a marca zero do TM41 seja analizada.

235233 <Local>O componente DRIVE-CLiQ não suporta a função

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A function requested by the Control Unit is not supported by a DRIVE-CLiQ component.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Terminal Module 31 does not support the function "Timer for temperature evaluation" (X522.7/8, p4103 > 0.000).
4: The improved actual value resolution is not supported (p4401.4).
5: The improved setpoint resolution is not supported (p4401.5).
6: The residual value handling in the setpoint channel cannot be deactivated (p4401.6).
7: Output frequencies greater than 750 kHz cannot be activated (p4401.7).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Desativar o estágio de tempo para medição de temperatura (X522.7/8) (p4103 = 0.000).
- Utilizar o Terminal Module 31 e a versão de Firmware, para que seja suportada a função "Estágio de tempo para interpretação da temperatura" (número de encomenda 6SL3055-0AA00-3AA1, versão de Firmware 2.6 ou mais recente).
Veja também: p4103, p4401

235400 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 4 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module 150 (TM150), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[8], p4103[4]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[9]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[4] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[4] > 1650 ohms, the temperature r4105[4] = 250 °C
- if r4101[4] <= 1650 ohms, the temperature r4105[4] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[4] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[9] - hysteresis (p4118[4]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235401 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 5 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module 150 (TM150), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[10], p4103[5]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[11]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[5] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[5] > 1650 ohms, the temperature r4105[5] = 250 °C
- if r4101[5] <= 1650 ohms, the temperature r4105[5] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[5] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[11] - hysteresis (p4118[5]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235402 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 6 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module 150 (TM150), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[12], p4103[6]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[13]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[6] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[6] > 1650 ohms, the temperature r4105[6] = 250 °C
- if r4101[6] <= 1650 ohms, the temperature r4105[6] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[6] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[13] - hysteresis (p4118[6]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235403 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 7 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module 150 (TM150), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[14], p4103[7]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[15]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[7] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[7] > 1650 ohms, the temperature r4105[7] = 250 °C
- if r4101[7] <= 1650 ohms, the temperature r4105[7] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[7] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[15] - hysteresis (p4118[7]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235404 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 8 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module 150 (TM150), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[16], p4103[8]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[17]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[8] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[8] > 1650 ohms, the temperature r4105[8] = 250 °C
- if r4101[8] <= 1650 ohms, the temperature r4105[8] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[8] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[17] - hysteresis (p4118[8]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235405 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 9 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module 150 (TM150), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[18], p4103[9]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[19]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[9] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[9] > 1650 ohms, the temperature r4105[9] = 250 °C
- if r4101[9] <= 1650 ohms, the temperature r4105[9] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[9] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[19] - hysteresis (p4118[9]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235406 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 10 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module 150 (TM150), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[20], p4103[10]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[21]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[10] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[10] > 1650 ohms, the temperature r4105[10] = 250 °C
- if r4101[10] <= 1650 ohms, the temperature r4105[10] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[10] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[21] - hysteresis (p4118[10]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235407 <Local>TM: Temperature fault/alarm threshold channel 11 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: For the temperature evaluation via the Terminal Module 150 (TM150), at least one of the following conditions to initiate this fault is fulfilled:
- alarm threshold has been exceeded longer than that set in the timer (p4102[22], p4103[11]).
or
- fault threshold exceeded (p4102[23]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[11] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[11] > 1650 ohms, the temperature r4105[11] = 250 °C
- if r4101[11] <= 1650 ohms, the temperature r4105[11] = -50 °C
The temperature actual value is displayed via connector output r4105[11] and can be interconnected.
Notice:
This fault only causes the drive to shut down if there is at least one BICO interconnection between the drive and the Terminal Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: - allow the temperature sensor to cool down to below p4102[23] - hysteresis (p4118[11]).
- if required, set the fault response to NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235410 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 4 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature (r4105[4]) measured using the temperature sensing of the Terminal Module 150 (TM150) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[8]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[4] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[4] > 1650 ohms, the temperature r4105[4] = 250 °C
- if r4101[4] <= 1650 ohms, the temperature r4105[4] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: Allow the temperature sensor to cool down to below p4102[8] - hysteresis (p4118[4]).
Veja também: p4102

235411 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 5 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature (r4105[5]) measured using the temperature sensing of the Terminal Module 150 (TM150) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[10]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[5] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[5] > 1650 ohms, the temperature r4105[5] = 250 °C
- if r4101[5] <= 1650 ohms, the temperature r4105[5] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: Allow the temperature sensor to cool down to below p4102[10] - hysteresis (p4118[5]).
Veja também: p4102

235412 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 6 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature (r4105[6]) measured using the temperature sensing of the Terminal Module 150 (TM150) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[12]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[6] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[6] > 1650 ohms, the temperature r4105[6] = 250 °C
- if r4101[6] <= 1650 ohms, the temperature r4105[6] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: Allow the temperature sensor to cool down to below p4102[12] - hysteresis (p4118[6]).
Veja também: p4102

235413 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 7 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature (r4105[7]) measured using the temperature sensing of the Terminal Module 150 (TM150) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[14]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[7] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[7] > 1650 ohms, the temperature r4105[7] = 250 °C
- if r4101[7] <= 1650 ohms, the temperature r4105[7] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: Allow the temperature sensor to cool down to below p4102[14] - hysteresis (p4118[7]).
Veja também: p4102

235414 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 8 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature (r4105[8]) measured using the temperature sensing of the Terminal Module 150 (TM150) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[16]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[8] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[8] > 1650 ohms, the temperature r4105[8] = 250 °C
- if r4101[8] <= 1650 ohms, the temperature r4105[8] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: Allow the temperature sensor to cool down to below p4102[16] - hysteresis (p4118[8]).
Veja também: p4102

235415 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 9 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature (r4105[9]) measured using the temperature sensing of the Terminal Module 150 (TM150) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[18]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[9] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[9] > 1650 ohms, the temperature r4105[9] = 250 °C
- if r4101[9] <= 1650 ohms, the temperature r4105[9] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: Allow the temperature sensor to cool down to below p4102[18] - hysteresis (p4118[9]).
Veja também: p4102

235416 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 10 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: The temperature (r4105[10]) measured using the temperature sensing of the Terminal Module 150 (TM150) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[20]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[10] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[10] > 1650 ohms, the temperature r4105[10] = 250 °C
- if r4101[10] <= 1650 ohms, the temperature r4105[10] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].

Correção: Allow the temperature sensor to cool down to below p4102[20] - hysteresis (p4118[10]).
Veja também: p4102

235417 <Local>TM: Temperature alarm threshold channel 11 exceeded

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The temperature (r4105[11]) measured using the temperature sensing of the Terminal Module 150 (TM150) has exceeded the threshold value to initiate this alarm (p4102[22]).
Note:
For sensor type "PTC thermistor" and "Bimetallic NC contact" (p4100[11] = 1, 4), the following applies:
- if r4101[11] > 1650 ohms, the temperature r4105[11] = 250 °C
- if r4101[11] <= 1650 ohms, the temperature r4105[11] = -50 °C
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Temperature actual value at the time of initiation [0.1 °C].
Correção: Allow the temperature sensor to cool down to below p4102[22] - hysteresis (p4118[11]).
Veja também: p4102

235800 <Local>TM: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: SEM
Causa: O Terminal Module detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

235801 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Terminal Module to the encoder involved.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
Veja também: p9916

235802 <Local>TM: Timeout

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Timeout ocorreu no Terminal Module.
Correção: Trocar o Terminal Module.

235803 <Local>TM: Teste de memória

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro no teste de memória no Terminal Module.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Terminal Module.
- Trocar o Terminal Module.

235804 <Local>TM: CRC

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a leitura da memória de programa no Terminal Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Diferença entre o checksum com POWER ON e o atual checksum.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module.

235805 <Local>TM: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module 31 (TM31).

235807 <Local>TM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro de timeout do controle de seqüência no Terminal Module.

Correção: Trocar o Terminal Module.

235820 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the Terminal Module involved.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9916

235835 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the Terminal Module involved. The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

235836 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Terminal Module to the encoder involved. Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON

235837 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

235845 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Terminal Module (TM) to the encoder involved.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

235850 <Local>TM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An internal software error in the Terminal Module (TM) has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
1: Background time slice is blocked.
2: Checksum over the code memory is not OK.

Correção: - Trocar o Terminal Module (TM).
- Se necessário, atualizar o Firmware no Terminal Module.
- Contatar a Hotline.

235851 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Terminal Module involved (TM) to the Control Unit.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

235860 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Terminal Module involved (TM) to the Control Unit.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.

9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.
18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.
25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9915

235875 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the power supply voltage wiring for the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the power supply for the DRIVE-CLiQ component.

235885 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Terminal Module involved (TM) to the Control Unit.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.

33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

235886 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Terminal Module involved (TM) to the Control Unit.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON

235887 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component (Terminal Module) involved. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

235895 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Alternando os dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Terminal Module involved (TM) to the Control Unit.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

235896 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The properties of the DRIVE-CLiQ component (Terminal Module), specified by the fault value, have changed in an incompatible fashion with respect to the properties when booted. One cause can be, e.g. that a DRIVE-CLiQ cable or DRIVE-CLiQ component has been replaced.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number.

Correção: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

235899 <Local>TM: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A fault has occurred on the Terminal Module that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault number.
Note:
If required, the significance of this new fault can be read about in a more recent description of the Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

235903 <Local>TM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do Bus I2C interno do Terminal Module.
Correção: Trocar o Terminal Module.

235904 <Local>TM: EEPROM

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.
Correção: Trocar o Terminal Module.

235905 <Local>TM: Acesso do parâmetro

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A Control Unit tentou escrever um valor ilegal no parâmetro do Terminal Module (TM).
Correção: - Verificar se a versão do firmware do Terminal Module (r0158) corresponde a versão do firmware da Control Unit (r0018).
- Se necessário, substituir o Terminal Module.
Nota:
A versão do firmware para igualar uma com a outra estão no arquivo readme.txt no cartão de memória.

235906 <Local>TM: Falta alimentação de tensão de 24 V

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Falta a alimentação de 24 V TM17 para DI/DO 0 ... 7.
02: Falta a alimentação de 24 V TM17 para DI/DO 8 ... 15.
04: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 0 ... 7 (X520).
08: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 8 ... 15 (X521).

10: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 16 ... 23 (X522).
20: Falta a alimentação de 24 V TM41 para DI/DO 0 ... 3.

Correção: Verificação dos terminais para a alimentação de tensão (L1+, L2+, L3+, M ou +24 V_1 no TM41).

235907 <Local>TM: Inicialização de hardware falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A inicialização do Terminal Module falhou.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Solicitação de configuração incorreta do TM17 ou TM41.
02: Programação do TM17 ou TM41 falhou.
04: Carimbo de tempo inválido do TM17 ou TM41.

Correção: Executar POWER ON

235910 <Local>TM: Sobretemperatura no módulo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura no módulo excedeu o limite mais alto permitido.

Correção:
- Reduzir a temperatura ambiente.
- Substituir o Terminal Module.

235911 <Local>TM: Operação sincronizada com o ciclo, falha de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número máximo permitido de falhas de sinal de vida do Master (operação sincronizada de ciclo) foi ultrapassado na operação cíclica.
Com a ativação do alarme as saídas do módulo são resetadas até a próxima sincronização.

Correção:
- Verificação da física do bus (resistor de terminação, blindagem, etc.).
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (r4201 através do p0915).
- Verificar se o sinal de vida do Master é enviado corretamente (p. ex. criar Trace com r4201.12 ... r4201.15 e sinal de disparo r4301.9).
- Verificar o bus ou o Master quanto à sobrecarga (p. ex. tempo de ciclo de bus Tdp ajustado muito curto).

235920 <Local>TM: Error temperature sensor channel 0

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235921 <Local>TM: Error temperature sensor channel 1

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235922 <Local>TM: Error temperature sensor channel 2

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235923 <Local>TM: Error temperature sensor channel 3

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235924 <Local>TM: Error temperature sensor channel 4

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235925 <Local>TM: Error temperature sensor channel 5

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235926 <Local>TM: Error temperature sensor channel 6

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm

2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235927 <Local>TM: Error temperature sensor channel 7

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235928 <Local>TM: Error temperature sensor channel 8

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235929 <Local>TM: Error temperature sensor channel 9

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235930 <Local>TM: Error temperature sensor channel 10

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235931 <Local>TM: Error temperature sensor channel 11

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM150, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: When evaluating the temperature sensor, an error occurred.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
1: Wire breakage or sensor not connected.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Measured resistance too low.
PTC thermistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235950 <Local>TM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Information about the fault source.
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - If necessary, upgrade the firmware in the Terminal Module to a later version.
- contact the Hotline.

235999 <Local>TM: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no Terminal Module e não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Este pode ocorrer se o firmware presente no componente é mais recente do que o firmware da Control Unit.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Note:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma mais recente descrição da Control Unit

Correção: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

236207 <Local>Hub: Sobre temperatura no componente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The temperature on the DRIVE-CLiQ Hub Module has exceeded the fault threshold.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Actual temperature in 0.1 °C resolution.

Correção: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236211 <Local>Hub: Alarme de sobre temperatura no componente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Temperatura do DRIVE-CLIQ Hub módulo ultrapassou o limiar de alarme.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0.1 °C de resolução.

Correção: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236214 <Local>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: The 24 V power supply on the DRIVE-CLiQ Hub Module has exceeded the fault threshold.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Actual operating voltage in 0.1 °C resolution

Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236216 <Local>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: The 24 V power supply on the DRIVE-CLiQ Hub Module has undershot the fault threshold.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Actual operating voltage in 0.1 °C resolution
Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236217 <Local>Hub: Alarme de sobretensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Fornecimento de energia 24V no módulo DRIVE-CLIQ Hub ultrapassou o limiar de falha.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.
Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236800 <Local>Hub: grupo de sinais

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Módulo Hub DRIVE-CLiQ detectou pelo menos uma falha.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

236801 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the DRIVE-CLiQ Hub Module involved.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
Veja também: p9916

236802 <Local>Hub: Estouro na taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: NENHUM
Vector: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A time slice overflow has occurred on the DRIVE-CLiQ Hub Module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
xx: Time slice number xx

Correção: - Reduzir a atual freqüência do controlador.
- Realizar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualizr o firmware para uma versão posterior.
- Contactar o Hotline.

236804 <Local>Hub: Erro de Checksun

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a leitura da memória de programa no DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet (DMC) ocorreu um erro de checksum.
Valor da falha (r2124, valor em hexadecimal):
Diferença entre o checksum com POWER ON e o atual checksum.

Correção: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLIQ Hub Módulo.

236805 <Local>Hub: Checksum de EEPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os dados internos do parametro do DRIVE-CLIQ Hub módulo estão incorretos.
Valor da falha (r2124, valor em hexadecimal):
01: EEPROM erro de acesso.
02:Muitos blocos na EEPROM.

Correção: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLIQ Hub Módulo.

236820 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the DRIVE-CLiQ Hub Module involved.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9916

236835 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the DRIVE-CLiQ Hub Module involved.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

236836 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Erro ao enviar dados para DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the DRIVE-CLiQ Hub Module involved.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON

236837 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

236845 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the DRIVE-CLiQ Hub Module involved.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

236851 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: DRIVE-CLiQ communication error from DRIVE-CLiQ Hub Module in question to Control Unit.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

236860 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: DRIVE-CLiQ communication error from DRIVE-CLiQ Hub Module in question to Control Unit.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.
18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.

25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).

236875 <Local>HUB DRIVE-CLiQ (CU): Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the power supply voltage wiring for the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the power supply for the DRIVE-CLiQ component.

236885 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: DRIVE-CLiQ communication error from DRIVE-CLiQ Hub Module in question to the Control Unit.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - Verificar a tensão fornecida do componente envolvido.
- Executar POWER ON.
- Substituir o componente envolvido.

236886 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: DRIVE-CLiQ communication error from DRIVE-CLiQ Hub Module in question to Control Unit.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON

236887 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component (DRIVE-CLiQ Hub Module) involved. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

236895 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro alternando dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: DRIVE-CLiQ communication error from DRIVE-CLiQ Hub Module in question to Control Unit.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

236896 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The properties of the DRIVE-CLiQ component (DRIVE-CLiQ Hub Module), specified by the fault value, have changed in an incompatible fashion with respect to the properties when booted. One cause can be, e.g. that a DRIVE-CLiQ cable or DRIVE-CLiQ component has been replaced.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number.

Correção: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

236899 <Local>Hub: Falha desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A fault occurred on the DRIVE-CLiQ Hub Module that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault number.
Note:
If required, the significance of this new fault can be read about in a more recent description of the Control Unit.

Correção: - Substitua o firmware no módulo DRIVE-CLiQ Hub por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

236950 <Local>Hub: Internal software error

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Information about the fault source.
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - if required, upgrade the firmware in the DRIVE-CLiQ hub module to a more recent version.
- contact the Hotline.

236999 <Local>Hub: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no módulo do DRIVE-CLiQ Hub, o qual não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto ocorre quando o firmware do componente é mais novo que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, o significado deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substitua o firmware no módulo DRIVE-CLiQ Hub por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

237001 <Local>HF damping module: overcurrent

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The power unit has detected an overcurrent condition.
- HF Choke Module or HF Damping Module defective.
- Resonance frequency of the output filter was excited.
Fault value (r0949, interpret bitwise binary):
Bit 0: Phase U.
Bit 1: Phase V.
Bit 2: Phase W.

Correção: - Check HF Choke Module and HF Damping Module and if required, replace.
- Reduce the motor power in the proximity of the fault-generating frequency.
Note:
HF choke module (reactor module)
HF Damping Module

237002 <Local>HF damping module: Damping voltage too high

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The damping voltage has reached an inadmissibly high value.
- A motor harmonic with a high amplitude has coincided with the resonance frequency of the output filter.
- The current controller excessively excites the resonance of the output filter.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Damping voltage in the case of a fault [mV].
Veja também: r5171

Correção: - Reduce the motor power in the proximity of the fault-generating frequency.
- Check the current controller and if required, adapt.
- If required, use another motor.
Note:
HF Damping Module

237004 <Local>HF damping module: Heat sink overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The temperature of the heat sink in the HF damping module has exceeded the permissible limit value.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature [0.01 °C].
Correção: - check whether the fan is running.
- check the fan elements.
- check whether the ambient temperature is in the permissible range.
Notice:
This fault can only be acknowledged after this alarm threshold for alarm A05000 has been undershot.
Note:
HF Damping Module

237005 <Local>HF damping module: I2t overload

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The filter capacitor of the HF damping module was overloaded (r5173 = 100 %).
- The filter resonance frequency was excessively excited.
- The HF Choke Module is defective.
Fault value (r0949, interpret decimal):
I2t [100 % = 16384].
Correção: - Reduce the motor power in the proximity of the fault-generating frequency.
- The system should not stay in a steady-state condition in the vicinity of the fault-generating frequency.
- Check the HF Choke Module and if required replace.
Note:
HF choke module (reactor module)
HF Damping Module
Veja também: r5173

237012 <Local>HF damping module: Heat sink temperature sensor wire breakage

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The connection to one of the heat sink temperature sensors in the HF Damping Module is interrupted.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Bit 0: HF Damping Module
Bit 1: HF Choke Module

Correção: Contact the manufacturer.
Note:
HF choke module (reactor module)
HF Damping Module

237013 <Local>HF Damping Module: Heat sink temperature sensor short-circuit

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The heat sink temperature sensor in the HF Damping Module is short-circuited.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
Bit 0: HF Damping Module
Bit 1: HF Choke Module

Correção: Contact the manufacturer.
Note:
HF choke module (reactor module)
HF Damping Module

237024 <Local>HF Damping Module: Overtemperature thermal model

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The temperature difference between the heat sink and chip has exceeded the permissible limit value.
- the permissible load duty cycle was not maintained.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.
- pulse frequency too high.
Veja também: r0037

Correção:
- Adaptar o ciclo de carga
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar os elementos do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro dos limites permitidos.
- Verificar a carga do motor
- Reduzir a frequência de pulso se esta é maior que a frequência de pulso nominal.

237025 <Local>HF Damping Module: Chip overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The chip temperature has exceeded the permissible limit value.
- the permissible load duty cycle was not maintained.
- insufficient cooling, fan failure.

- overload.
- ambient temperature too high.
- pulse frequency too high.

Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature difference between the heat sink and chip [0.01 °C].

Correção:
- adapt the load duty cycle.
- check whether the fan is running.
- check the fan elements.
- check whether the ambient temperature is in the permissible range.
- check the motor load.
- reduce the pulse frequency if this is higher than the rated pulse frequency.

Note:
HF Damping Module
Veja também: r0037

237034 <Local>HF Damping Module: Internal overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O limite de alerta para sobretemperatura interna foi atingido.
Se a temperatura dentro da unidade continuar a aumentar, a falha F37036 poderá ocorrer.
- A temperatura ambiente pode ser muito alta.
- Refrigeração insuficiente, falha no ventilador.

Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: variação do controle eletrônico.
Bit 1 = 1: variação da potência eletrônica.

Correção:
- check the ambient temperature.
- check the fan for the inside of the unit.

Note:
HF Damping Module

237036 <Local>HF Damping Module: Internal overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The temperature inside the HF Damping Module has exceeded the permissible temperature limit.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.

Fault value (r0949, interpret binary):
Bit 0 = 1: Control electronics range.
Bit 1 = 1: Power electronics range.

Correção:
- check whether the fan is running.
- check the fan elements.
- check whether the ambient temperature is in the permissible range.

Notice:
This fault can only be acknowledged once the permissible temperature limit minus 5 K has been undershot.
Note:
HF Damping Module

237040 <Local>HF Damping Module: 24 V undervoltage

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Failure of the 24 V power supply for the HF Damping Module.
- The undervoltage threshold was undershot for longer than 3 ms.
Fault value (r0949, interpret decimal):
24 V voltage [0.1 V].
Correção: - check the 24 V DC voltage supply of the HF Damping Module.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.
Note:
HF Damping Module

237041 <Local>HF Damping Module: 24 V undervoltage alarm

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Fault in the 24 V power supply for the HF Damping Module.
- the 16 V threshold was undershot..
Fault value (r0949, interpret decimal):
24 V voltage [0.1 V].
Correção: - check the 24 V DC voltage supply of the HF Damping Module.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.
Note:
HF Damping Module

237043 <Local>HF Damping Module: 24 V overvoltage

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Overvoltage of the 24 V power supply for the HF Damping Module.
- the 31.5 V threshold was exceeded for more than 3 ms.
Correção: Check the 24 V DC voltage supply of the HF Damping Module.
Note:
HF Damping Module

237044 <Local>HF Damping Module: 24 V overvoltage alarm

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Fault in the 24 V power supply for the HF Damping Module.
- the 32.0 V threshold was exceeded.

Correção: Check the 24 V DC voltage supply of the HF Damping Module.
Note:
HF Damping Module

237045 <Local>HF Damping Module: Supply undervoltage

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Power supply fault in the HF Damping Module.
- The voltage monitor signals an undervoltage fault on the module.
Fault value (r0949, interpret decimal):
24 V voltage [0.1 V].
Correção: - check the 24 V DC voltage supply of the HF Damping Module.
- carry out a POWER ON (power off/on) for the component.
- replace the module if necessary.
Note:
HF Damping Module

237049 <Local>HF Damping Module: Internal fan defective

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The internal fan of the HF Damping Module has failed.
Correção: Check the internal fan of the HF Damping Module and replace if necessary.

237050 <Local>HF Damping Module: 24 V overvoltage fault

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: O monitor de tensão sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.
Correção: - Verificar a fonte de alimentação de 24V.
- Substituir o módulo se necessário.

237052 <Local>HF Damping Module: EEPROM data error

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: EEPROM data error of the HF Damping Module.
Fault value (r0949, interpret hexadecimal):
0: The EEPROM data read in from the HF Damping Module is inconsistent.
1: EEPROM data is not compatible to the firmware of the HF Damping Module.
Additional values:
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: For fault value = 0:
Replace the HF Damping Module or update the EEPROM data.
For fault value = 1:
If necessary, upgrade the firmware to a later version.
Note:
HF Damping Module

237056 <Local>HF damping module: Heat sink overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The temperature of the HF Damping Module heat sink has exceeded the permissible limit value.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature [0.01 °C].
Correção: - check whether the fan is running.
- check the fan elements.
- check whether the ambient temperature is in the permissible range.
Notice:
This fault can only be acknowledged after this alarm threshold for alarm A05000 has been undershot.
Note:
HF Damping Module

237310 <Local>HF Choke Module: Overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The temperature of the HF Choke Module heat sink has exceeded the permissible limit value.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature [0.01 °C].
Correção: - check whether the fan is running.
- check the fan elements.
- check whether the ambient temperature is in the permissible range.
Notice:
This fault can only be acknowledged after this alarm threshold for alarm A05000 has been undershot.
Note:
HF choke module (reactor module)

237311 <Local>HF Choke Module: Heat sink overtemperature

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The temperature of the HF Choke Module heat sink has exceeded the permissible limit value.
- insufficient cooling, fan failure.
- overload.
- ambient temperature too high.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Temperature [0.01 °C].

Correção: - check whether the fan is running.
- check the fan elements.
- check whether the ambient temperature is in the permissible range.
- check the motor load.
Notice:
This fault can only be acknowledged after this alarm threshold for alarm A05000 has been undershot.
Note:
HF choke module (reactor module)

237312 <Local>HF Choke Module: Overtemperature or fan failure

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The HF Choke Module signals an overtemperature or fan failure.
Fault F37313 is output if the alarm is present for longer than 30 s.

Correção: - The cable between the HF Choke Module and the HF Damping Module has been withdrawn or is defective (X21).
- Check the fan of the HF Choke Module and replace if necessary.
- check whether the ambient temperature is in the permissible range.
Note:
HF choke module (reactor module)
HF Damping Module

237313 <Local>HF Choke Module: Overtemperature or fan failure

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Alarm A37312 to display overtemperature or fan failure in the HF Choke Module was signaled for longer than 30 s.

Correção: - The cable between the HF Choke Module and the HF Damping Module has been withdrawn or is defective (X21).
- Check the fan of the HF Choke Module and replace if necessary.
- check whether the ambient temperature is in the permissible range.
Note:
HF choke module (reactor module)
HF Damping Module

237502 <Local>HF damping module: Damping voltage too high

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: The damping voltage has exceeded the alarm threshold.
- A motor harmonic with a high amplitude has coincided with the resonance frequency of the output filter.
- The current controller excessively excites the resonance of the output filter.
If the damping voltage exceeds an inadmissibly high value, F37002 is output.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Damping voltage in the case of a fault [mV].
Veja também: r5171

Correção: - Reduce the motor power in the proximity of the fault-generating frequency.
- Check the current controller and if required, adapt.
- If required, use another motor.
Note:
HF Damping Module

237800 <Local>HF Damping Module: Group signal

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: SEM
Causa: The HF Damping Module has detected at least one fault.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

237801 <Local>HF Damping Module: Sign of life missing

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: There is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the HF Damping Module.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - check the DRIVE-CLiQ connection.
- replace the component involved.
Note:
HF Damping Module
Veja também: p9916

237804 <Local>HF Damping Module: CRC

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2 (OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A CRC error has occurred for the HF Damping Module.
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on) for all components.
- upgrade firmware to later version.
- contact the Hotline.
Note:
HF Damping Module

237805 <Local>HF Damping Module: EPROM checksum incorrect

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Correção: Replace the module.
Note:
HF Damping Module

237820 <Local>HF Damping Module: Telegram error

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communication error has occurred from the Control Unit to the damping module.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Note:
HF Damping Module
Veja também: p9916

237835 <Local>HF Damping Module: Cyclic data transmission error

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: There is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the HF Damping Module. The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - carry out a POWER ON.
- replace the component involved.
Note:
HF Damping Module
Veja também: p9916

237836 <Local>HF Damping Module: Send error for DRIVE-CLiQ data

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: There is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the HF Damping Module. Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Carry out a POWER ON.
Note:
HF Damping Module

237837 <Local>HF Damping Module: Component faulted

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- if required, use another DRIVE-CLiQ socket (p9904).
- replace the component involved.
Note:
HF Damping Module

237845 <Local>HF Damping Module: Cyclic data transmission error

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: There is a DRIVE-CLiQ communication error between the Control Unit and the HF Damping Module.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Carry out a POWER ON.
Note:
HF Damping Module
Veja também: p9916

237850 <Local>HF Damping Module: Internal software error

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: An internal software error in the HF Damping Module has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Only for internal Siemens troubleshooting.
Correção: - Replace the HF Damping Module
- If required, upgrade the firmware in the HF Damping Module.
- contact the Hotline.
Note:
HF Damping Module

237851 <Local>HF Damping Module (CU): Sign of life missing

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: DRIVE-CLiQ communication error from the HF Damping Module to the Control Unit.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Upgrade the firmware of the component involved.
Note:
HF Damping Module

237860 <Local>HF Damping Module (CU): Telegram error

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: DRIVE-CLiQ communication error from the HF Damping Module to the Control Unit.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.
18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.
25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Note:
HF Damping Module

237875 <Local>HF Damping Module (CU): Supply voltage has failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:

9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the power supply voltage wiring for the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the power supply for the DRIVE-CLiQ component.

237885 <Local>HF Damping Module (CU): Cyclic data transmission error

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: DRIVE-CLiQ communication error from the damping module to the Control Unit.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - check the supply voltage of the component involved.
- carry out a POWER ON.
- replace the component involved.
Note:
HF Damping Module

237886 <Local>HF Damping Module (CU): Error when sending DRIVE-CLiQ data

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: DRIVE-CLiQ communication error from the HF Damping Module to the Control Unit.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: Carry out a POWER ON.
Note:
HF Damping Module

237887 <Local>HF Damping Module (CU): Component faulted

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component (HF Damping Module) involved. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- if required, use another DRIVE-CLiQ socket (p9904).
- replace the component involved.
Note:
HF Damping Module

237895 <Local>HF Damping Module (CU): Alternating cyclic data transmission error

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: DRIVE-CLiQ communication error from the HF Damping Module to the Control Unit.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Carry out a POWER ON.
Note:
HF Damping Module
Veja também: p9915

237896 <Local>HF Damping Module (CU): Component properties inconsistent

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The properties of the DRIVE-CLiQ component (HF Damping Module), specified by the fault value, have changed in an incompatible fashion with respect to the properties when booted. One cause can be, e.g. that a DRIVE-CLiQ cable or DRIVE-CLiQ component has been replaced.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Component number.

Correção: - carry out a POWER ON.
- when a component is replaced, the same component type and if possible the same firmware version should be used.
- when a cable is replaced, only cables whose length is the same as or as close as possible to the length of the original cables should be used (ensure compliance with the maximum cable length).
Note:
HF Damping Module

237899 <Local>HF Damping Module: Unknown fault

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A fault has occurred on the HF Damping Module that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Fault number.
Note:
If required, the significance of this new fault can be read about in a more recent description of the Control Unit.
Correção: - replace the firmware on the HF Damping Module by an older firmware version (r0168).
- upgrade the firmware on the Control Unit (r0018).
Note:
HF Damping Module

237903 <Local>HF Damping Module: I2C bus error occurred

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor A/D.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.
Correção: Re fault value = 80000000 hex:
- upgrade firmware to later version.
Re fault value = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- replace the module.
Note:
HF Damping Module

237950 <Local>HF Damping Module: Internal software error

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC
Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: An internal software error has occurred.
Fault value (r0949, interpret decimal):
Information about the fault source.
Only for internal Siemens troubleshooting.

Correção: - If necessary, upgrade the firmware in the HF Damping Module to a later version.
- contact the Hotline.
Note:
HF Damping Module

237999 <Local>HF Damping Module: Unknown alarm

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: An alarm has occurred on the HF Damping Module that cannot be interpreted by the Control Unit firmware.
This can occur if the firmware on this component is more recent than the firmware on the Control Unit.
Alarm value (r2124, interpret decimal):
Alarm number.
Note:
If required, the significance of this new alarm can be read about in a more recent description of the Control Unit.

Correção: - replace the firmware on the HF Damping Module by an older firmware version (r0168).
- upgrade the firmware on the Control Unit (r0018).
Note:
HF Damping Module

240000 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X100

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A fault has occurred at the drive object at the DRIVE-CLiQ socket X100.
Fault value (r0949, interpret decimal):
First fault that has occurred for this drive object.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240001 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X101

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A fault has occurred at the drive object at the DRIVE-CLiQ socket X101.
Fault value (r0949, interpret decimal):
First fault that has occurred for this drive object.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240002 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X102

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred at the drive object at the DRIVE-CLiQ socket X102.
Fault value (r0949, interpret decimal):
First fault that has occurred for this drive object.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240003 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X103

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred at the drive object at the DRIVE-CLiQ socket X103.
Fault value (r0949, interpret decimal):
First fault that has occurred for this drive object.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240004 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X104

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred at the drive object at the DRIVE-CLiQ socket X104.
Fault value (r0949, interpret decimal):
First fault that has occurred for this drive object.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240005 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X105

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A fault has occurred at the drive object at the DRIVE-CLiQ socket X105.
Fault value (r0949, interpret decimal):
First fault that has occurred for this drive object.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240100 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X100

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X100.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240101 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X101

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X101.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240102 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X102

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X102.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240103 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X103

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X103.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240104 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X104

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X104.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240105 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X105

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object e no soquete do DRIVE-CLiQ X105.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240799 <Local>CX32: Fim de transferência da configuração, execedeu o tempo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O momento final de transferência configurado para a transmissão dos valores atuais cíclicos foi excedido.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Contatar a Hotline.

240801 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the controller extension involved.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- replace the component involved.
Veja também: p9916

240820 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the controller extension involved.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.

6 (= 06 hex):
The address of the component in the telegram and in the receive list do not match.
7 (= 07 hex):
A SYNC telegram is expected - but the received telegram is not a SYNC telegram.
8 (= 08 hex):
No SYNC telegram is expected - but the received telegram is one.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9916

240825 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the supply voltage wiring of the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the DRIVE-CLiQ component power supply.

240835 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the controller extension involved. The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- replace the component involved.
Veja também: p9916

240836 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the controller extension involved. Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

240837 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

240845 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the Control Unit to the controller extension involved.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
Veja também: p9916

240851 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the controller extension involved to the Control Unit.
The DRIVE-CLiQ component did not set the sign-of-life to the Control Unit.
Fault cause:
10 (= 0A hex):
The sign-of-life bit in the receive telegram is not set.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

240860 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the controller extension involved to the Control Unit.
Fault cause:
1 (= 01 hex):
Checksum error (CRC error).
2 (= 02 hex):
Telegram is shorter than specified in the length byte or in the receive list.
3 (= 03 hex):
Telegram is longer than specified in the length byte or in the receive list.
4 (= 04 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list.
5 (= 05 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list.
6 (= 06 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list do not match.
9 (= 09 hex):
The error bit in the receive telegram is set.
16 (= 10 hex):
The receive telegram is too early.
17 (= 11 hex):
CRC error and the receive telegram is too early.
18 (= 12 hex):
The telegram is shorter than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
19 (= 13 hex):
The telegram is longer than that specified in the length byte or in the receive list and the receive telegram is too early.
20 (= 14 hex):
The length of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
21 (= 15 hex):
The type of the receive telegram does not match the receive list and the receive telegram is too early.
22 (= 16 hex):
The address of the power unit in the telegram and in the receive list does not match and the receive telegram is too early.
25 (= 19 hex):
The error bit in the receive telegram is set and the receive telegram is too early.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause

Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the electrical cabinet design and cable routing for EMC compliance
- check the DRIVE-CLiQ wiring (interrupted cable, contacts, ...).
Veja também: p9915

240875 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Supply voltage failed

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The DRIVE-CLiQ communication from the DRIVE-CLiQ component involved to the Control Unit signals that the supply voltage has failed.
Fault cause:
9 (= 09 hex):
The power supply voltage for the components has failed.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - carry out a POWER ON (power off/on).
- check the supply voltage wiring of the DRIVE-CLiQ component (interrupted cable, contacts, ...).
- check the dimensioning of the DRIVE-CLiQ component power supply.

240885 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the controller extension involved to the Control Unit.
The nodes do not send and receive in synchronism.
Fault cause:
26 (= 1A hex):
Sign-of-life bit in the receive telegram not set and the receive telegram is too early.
33 (= 21 hex):
The cyclic telegram has not been received.
34 (= 22 hex):
Timeout in the telegram receive list.
64 (= 40 hex):
Timeout in the telegram send list.
98 (= 62 hex):
Error at the transition to cyclic operation.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - check the power supply voltage of the component involved.
- carry out a POWER ON (power off/on).
- replace the component involved.
Veja também: p9915

240886 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the controller extension involved to the Control Unit.
Data were not able to be sent.
Fault cause:
65 (= 41 hex):
Telegram type does not match send list.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

240887 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Fault detected on the DRIVE-CLiQ component concerned. Faulty hardware cannot be excluded.
Fault cause:
32 (= 20 hex):
Error in the telegram header.
35 (= 23 hex):
Receive error: The telegram buffer memory contains an error.
66 (= 42 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
67 (= 43 hex):
Send error: The telegram buffer memory contains an error.
96 (= 60 hex):
Response received too late during runtime measurement.
97 (= 61 hex):
Time taken to exchange characteristic data too long.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

240895 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A DRIVE-CLiQ communications error has occurred from the controller extension involved to the Control Unit.
Fault cause:
11 (= 0B hex):
Synchronization error during alternating cyclic data transfer.
Note regarding the message value:
The individual information is coded as follows in the message value (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = component number, xx = error cause
Correção: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
Veja também: p9915

249150 <Local>Cooling unit: Fault occurred

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The cooling unit signals a general fault.
Correção: - check the wiring between the cooling unit and the input terminal (Terminal Module).
- check the external control device for the cooling unit.
Veja também: p0266

249151 <Local>Cooling unit: Conductivity has exceeded the fault threshold

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A condutividade da água de refrigeração excedeu o limite de falha (p0269[2]) configurado.
Veja também: p0261, p0262, p0266
Correção: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249152 <Local>Cooling unit: ON command feedback signal missing

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The feedback signal of the ON command of the cooling unit is missing.
- after the ON command, the feedback signal has not been received within the selected starting time (p0260).
- the feedback signal has failed in operation.
Veja também: p0260, r0267
Correção: - check the wiring between the cooling unit and the input terminal (Terminal Module).
- check the external control device for the cooling unit.

249153 <Local>Cooling unit: Liquid flow too low

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: The drive converter cooling unit signals that the cooling liquid flow is too low.
- after the ON command, the feedback signal has not been received within the selected starting time (p0260).
- in operation, the feedback signal has failed for longer than the permitted failure time (p0263).
Veja também: p0260, p0263, r0267
Correção: - check the wiring between the cooling unit and the input terminal (Terminal Module).
- check the external control device for the cooling unit.

249154 <Local>Cooling unit: Liquid leak is present

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A função de monitoração de vazamento de líquido respondeu.
Precaução:
Caso esta falha seja re-parametrizada como um alarme, deve-se assegurar que utilizando outra função de monitoração o acionamento seja desligado caso a água de refrigeração seja perdida.
Veja também: r0267
Correção: - Verificar o sistema de refrigeração quando a vazamentos no circuito de refrigeração.
- Verificar a fiação do terminal de entrada (Terminal Module) para a monitoração do fluido de vazamento.

249155 <Local>Cooling unit: Power Stack Adapter, firmware version too old

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: A versão de Firmware no Power Stack Adapter (PSA) é muito antiga e não dá suporte para nenhuma refrigeração a fluido.
Correção: Atualize o firmware. Confira dados de EEPROM.

249156 <Local>Cooling unit: Cooling liquid temperature has exceeded the fault threshold

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura na entrada do fluido de refrigeração excedeu o limite de falha definido.
Correção: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

249170 <Local>Cooling unit: Alarm has occurred

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: The cooling unit signals a general alarm.
Correção: - check the wiring between the cooling unit and the input terminal (Terminal Module).
- check the external control device for the cooling unit.

249171 <Local>Cooling unit: Conductivity has exceeded the alarm threshold

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC

Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A condutividade do meio de refrigeração excedeu o limite de advertência (p0269[1]) configurado.
O limite não pode ser configurado mais alto que o limite de falha indicado na descrição do dispositivo.
Correção: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249171 <Local>Cooling unit: Conductivity has exceeded the alarm threshold

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O monitoramento da condutividade do líquido refrigerante foi ativado (r0267.7, do p0266[7]).
Veja também: p0261, p0262, p0266, r0267
Correção: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249172 <Local>Cooling unit: Conductivity actual value is not valid

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante a monitoração de condutividade da água de refrigeração apareceu uma falha na fiação ou no sensor.
Correção: - check the wiring between the cooling unit and the Power Stack Adapter (PSA).
- check the function of the sensor to measure the conductivity.

249173 <Local>Cooling unit: Cooling liquid temperature has exceeded the alarm threshold

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura na entrada do fluido de refrigeração excedeu o limite de advertência definido.
Correção: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

249200 <Local>Excitação Sinal coletivo Falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O controle de sequência da excitação indica uma falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0:
Em estado desligado ou ao ser desativada a excitação a mensagem "Excitação pronta para ativar Resposta" não foi recebida durante o tempo de monitoramento.

Bit 1:
Após o comando ON a mensagem "Excitação pronta para operar - Resposta" não foi recebida durante o tempo de monitoramento.
Bit 2:
Após uma habilitação de pulsos a mensagem "Excitação em operação - Resposta" não foi recebida durante o tempo de monitoramento.
Bit 3:
Está presente a mensagem "Excitação, sinal coletivo, falha".

Correção: - Verificar a excitação.
- Verificar comandos, respostas e interconexões BICO.

249201 <Local>Excitação Sinal coletivo Alarme

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Mensagem "Excitação Sinal coletivo Alarme" presente.

Correção: Verificar o dispositivo de excitação.

250001 <Local>COMM BOARD: Alarme 1

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: CBE20:
A PROFINET controller attempts to establish a connection using an incorrect configuring telegram. The "Shared Device" function has been activated (p8829 = 2).
Alarm value (r2124, interpret decimal):
10: A CPU sends a PROFIsafe telegram.
11: F CPU sends a PZD telegram.
12: F CPU without an A CPU.
13: F CPU with more PROFIsafe subslots than activated with p9601.3.
14: F CPU with fewer PROFIsafe subslots than activated with p9601.3.
15: PROFIsafe telegram of the F-CPU does not match the setting in p60022.
Veja também: p8829, p9601

Correção: CBE20:
Check the configuration of the PROFINET controllers as well as the p8829 and p9601.3 setting.

250002 <Local>COMM BOARD: Alarme 2

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No caso do CBE20 SINAMICS Link:
Uma word específica do telegrama (envio) está sendo usada duas vezes.
Valor de alarme (r2124, representação decimal):

Word do telegrama utilizada em duplicidade.
Veja também: p8871

Correção: No caso do CBE20 SINAMICS Link:
Corrigir a atribuição de parâmetros.
Veja também: p8871

250003 <Local>COMM BOARD: Alarme 3

Valor de mensagem: Info. 1: %1, info. 2: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: In the case of CBE20 SINAMICS Link:
A specific telegram word (receive) is being used twice.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = Address of sender
Info. 2 (decimal) = Receive telegram word
Veja também: p8870, p8872

Correção: No caso do CBE20 SINAMICS Link:
Corrigir a atribuição de parâmetros.

250004 <Local>COMM BOARD: Alarme 4

Valor de mensagem: Info. 1: %1, info. 2: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: In the case of CBE20 SINAMICS Link:
Telegram word (receive) and address of sender inconsistent. Both values have to be either equal to zero or not equal to zero.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = Drive object number from p8870, p8872
Info. 2 (decimal) = Index from p8870, p8872
Veja também: p8870, p8872

Correção: No caso do CBE20 SINAMICS Link:
Corrigir a atribuição de parâmetros.

250005 <Local>COMM BOARD: Alarme 5

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No caso de CBE20 SINAMICS Link:
Remetente não encontrado no SINAMICS Link.
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
Endereço do remetente que não pode ser localizado.
Veja também: p8872

Correção: No caso de CBE20 SINAMICS Link:
Verifique a conexão do remetente.

250006 <Local>COMM BOARD: Alarme 6

Valor de mensagem: Info. 1: %1, info. 2: %2

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: In the case of CBE20 SINAMICS Link:
The parameter assignment indicates that the sender and the receiver are one and the same. This is not permitted.
Alarm value (r2124, interpret hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = Drive object number from p8872
Info. 2 (decimal) = Index from p8872
Veja também: p8836, p8872

Correção: No caso de CBE20 SINAMICS Link:
Corrigir o parâmetro de atribuição. Todo p8872[índice] deve ser ajustado para um valor diferente de p8836.

250010 <Local>COMM BOARD: Alarme 10

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: CBE20:
PROFINET Name of Station is invalid.

Correção: CBE20:
Correct the name of the station (p8940) and activate (p8945 = 2).
Veja também: p8940

250020 <Local>COMM BOARD: Alarme 20

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: CBE20: O PROFINET "Dispositivo de compartilhamento" tem a função ativada (p8829 = 2). Entretanto, somente a conexão para o controlador PROFINET é presente.
Veja também: p8829

Correção: CBE20: Verifique a configuração do controlador PROFINET, assim como o ajuste p8829.

Alarmes de acionamento e periféricos

6

300402 Erro de sistema no link do acionamento. Códigos de erro %1, %2

Parâmetros: %1 = Código de erro 1
%2 = Código de erro 2

Definições: Ocorreu um erro interno do software ou condição de erro série, que poderia ser retificado resetando o hardware.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

300406 Problema durante comunicação acíclica para o endereço básico %1, informação adicional %2, %3, %4

Definições: Apenas para PROFIdrive:
Durante a comunicação não cíclica ocorreu um problema com o endereço lógico básico. As informações adicionais identificam o local do problema. Caso o endereço lógico de inicialização for 0, apenas informações adicionais são relevantes.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. O alarme pode ser suprimido com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 0.
Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

300410 Eixo %1 acionamento %2 Erro no armazenamento do arquivo (%3, %4)

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do acionamento
%3 = Código de erro 1
%4 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, p. ex. o resultado de uma função de medição, não pôde ser armazenado no sistema de arquivos.
Com código de erro 1 == 291: Ocorreu um erro ao montar a informação ACC. A informação básica disponibilizada no acionamento está incorreta ou possui um formato desconhecido.
Com código de erro 1 == 292: Falha de memória na montagem da informação ACC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Informe o pessoal autorizado/departamento de serviço.
- Crie mais espaço no sistema de arquivos. Normalmente, é o suficiente apagar 2 programas de NC ou liberar de 4 - 8 kbytes de memória. Se estas correções não funcionarem, será necessário aumentar o número de arquivos por diretório ou o próprio tamanho do sistema de arquivos (para tanto será necessário executar um back-up de dados completo).

- Altere os parâmetros dos dados de máquina
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- e se necessário
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR,
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM,
- Ligar
- Recarregar os dados salvos
- Com código de erro 1 == 291: Substitua o software do acionamento e utilize uma versão com informação básica ACC adequada.
- Com código de erro 1 == 292: Substitua o software do acionamento e utilize uma versão anterior diferente do software do acionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300411 Eixo %1, acionamento %2 erro na leitura de um arquivo (%3, %4)

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do acionamento
%3 = Código de erro 1
%4 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, por exemplo, um arquivo de inicialização do drive, não pode ser lido a partir do sistema de arquivos. O bloco de dados ou o sistema de arquivos está danificado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se o erro ocorreu durante a inicialização, aparentemente diz respeito a um arquivo de boot do drive, apagar os arquivos de boot e carregar novamente no comando a partir de uma cópia protegida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300412 Arquivo de dados não pode ser armazenado (%1, %2)

Parâmetros: %1 = Código de erro 1
%2 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, p.ex., o resultado de uma função de medição, não pode ser armazenado no sistema de arquivos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Criar mais espaço no sistema de arquivos. Na maioria das vezes é suficiente apagar 2 programas NC ou liberar de 4 à 8Kbyte de memória. Se tal não for possível, aumentar o número dos arquivos por diretório ou o sistema de arquivos em geral. Para isto proceda da seguinte maneira:
- Salvar todos os dados.
- Alterar ajustes dos dados de máquina
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- e, se for necessário, de
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
- Power-On
- Recarregar dados salvos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300413 Arquivo de dados não pode ser lido (%1, %2)

Parâmetros: %1 = Código de erro 1
%2 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, por exemplo, um arquivo de inicialização do drive, não pode ser lido a partir do sistema de arquivos. O bloco de dados ou o sistema de arquivos está danificado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se o erro ocorreu durante a inicialização, aparentemente diz respeito a um arquivo de boot do drive, apagar os arquivos de boot e carregar novamente no comando a partir de uma cópia protegida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300423 Resultado da medição não pode ser lido (%1)

Parâmetros: %1 = Código de erro

Definições: O resultado de um processo de medição não pode ser lido:
- Código de erro = 4: espaço insuficiente para o resultado de medição
- Código de erro = 16: a medição ainda não terminou

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repetir a medição. Alterar eventualmente o tempo de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

380001 PROFIBUS/PROFINET: Erro de inicialização, causa %1 parâmetro %2 %3 %4.

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro 1
%3 = Parâmetro 2
%4 = Parâmetro 3

Definições: A inicialização do PROFIBUS/PROFINET Master apresenta erros.
Visão geral da causa do erro, Par 1, Par 2, Par 3:
- 01 = versão DPM, versão DPM, versão DPA, --
- 02 = timeout de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, --
- 03 = estado de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 04 = erro de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 05 = erro de sincr. DPM-PLL, --, --, --
- 07 = queue de alarme muito longo, número atual, número nominal, --
- 08 = Client desconhecido, ID do Client, --, --
- 09 = versão Client, ID do Client, versão Client, versão DPA
- 10 = - 10 = muitos Clients, número de Client, número máx. de Clients, --
- 11 = endereço log.bas. usado em multiplicidade, nº Bus, nº Slot, endereço log. bas. --
- 20 = endereço Slave/Device utilizado várias vezes, endereço Slave/Device, --
- 21 = endereço Slave/Device desconhecido, endereço Slave/Device, --
- 22 = erro no telegrama de configuração, endereço Slave/Device, código de erro, --
- 23 = OMI incompatível (Data), versão-acionam., versão-CDA, --, --
- 24 = OMI incompatível (Driver), versão-acionam., versão-CDA, --, --
- 25 = inicialização CPI falhou, código de erro, --, --, --
- 26 = DMA não está ativo
- 27 = reservado
- 28 = reservado
- 29 = reservado
- Posição da milhar (1000) da causa do erro = Número do Bus envolvido
- (Caso especial: Causas de erro na casa dos 5000 apontam para problemas na comunicação NCU-LINK)

Clients são os seguintes componentes de comando que usam o PROFIBUS/PROFINET:
ID de Client = 1: PLC
ID de Client = 2: NCK
As causas podem ser
- SDB possui conteúdo incorreto
- Partes do programa de sistema foram danificadas
- Defeito de hardware dos componentes NC

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Solução para 1-11
1. Verificar o projeto de comando, verificar o MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER, recarregar este ao utilizar um SDB específico de usuário.
2. Se o erro persistir, salvar os dados e reiniciar o comando com os valores padrão no estado em que foram fornecidos.
3. Com a inicialização realizada sem erros, os dados de usuário devem ser novamente carregados passo a passo.
4. Se o erro persistir, mesmo com a inicialização com os valores padrão, fazer o boot a partir do PC-Card ou atualizar o software.
5. Substituir o hardware, caso o erro ainda persistir.
Solução para 20-21
1. Verificar/corrigir os endereços dos Slaves/Devices conectados.
Solução para 22
Para a descrição do significado dos códigos de erro, veja o alarme 1903 do SINAMICS
1. Controlar o SDB
- Controlar tipo de telegrama e comprimento
- Calibrar manobra de slot com P978
2. Avaliar alarmes/avisos de acionamento
Solução para 23-24
1. Substituição de software necessária
Solução para 25
1. Alterar tipo de telegrama
2. Reduzir número de slots
3. Reduzir número de Slaves/Devices
4. Gerar novo SDB
5. Substituição de software necessária
Se o erro não pode ser eliminado conforme este procedimento, entre em contato com o fabricante do comando e informe o texto do erro.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380003 PROFIBUS/PROFINET: Falha operacional, causa %1 parâmetro %2 %3 %4.

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro 1
%3 = Parâmetro 2
%4 = Parâmetro 3

Definições: Em modo cíclico ocorreu uma falha operacional no PROFIBUS/PROFINET.
Visão geral da causa do erro, Par 1, Par 2, Par 3:
- 01 = alarme desconhecido, classe de alarme, endereço lógico, --
- 02 = timeout de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, --
- 03 = estado de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 04 = erro de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 05 = Client não registrado, número de Client, número máx. de Clients, --
- 06 = erro de sincronização, núm. violação de sincr., --, --
- 07 = timeout de Spinlock, PLC-Spinlock, NCK-Spinlock, --
- Posição da milhar (1000) da causa do erro = Número do Bus envolvido
- (Caso especial: Causas de erro na casa dos 5000 apontam para problemas na comunicação NCU-LINK)
Classe de alarme: (compare com o alarme 380 060)
As causas podem ser principalmente:

- Para causa de erro 01: Falha na transmissão de dados para o PROFIBUS/PROFINET
- Para causas de erro 02, 03, 04: SDB possui conteúdo incorreto
- Para causa de erro 02, 03, 04, 05, 07: Partes do programa de sistema foram danificadas
- Para causa de erro 06: O ciclo bus PCI difere da taxa esperada, com isso não é possível realizar nenhuma sincronização. O ciclo de Bus PCI deverá ser especificado corretamente.
O erro também pode ocorrer por problemas de hardware no módulo MCI.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Para causa de erro 01:
- Controlar o cumprimento das diretrizes elétricas e de controle para PROFIBUS/PROFINET, avaliar a instalação dos cabos
- Controlar os resistores de terminação do conector PROFIBUS (nas pontas de cabo posição ON, senão a posição OFF prescrita)
- Verificar Slave/Device
- Para causas de erro 02, 03, 04:
- Verificar o SDB
- Para causa de erro 02, 03, 04, 05, 07:
- Proceda como na localização de erros do alarme 380 001
- Para causa de erro 06:
- O ciclo bus PCI deverá ser especificado corretamente.
Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

380005 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3 com conflito de acesso, tipo %1, contador %2

Parâmetros: %1 = Tipo de conflito.
%2 = Número de ordem dentro de uma sequência de conflitos.
%3 = Número dos bus afetados

Definições: Em modo cíclico ocorreu um conflito de acesso no PROFIBUS/PROFINET. Foi feita uma tentativa o NCK de gravar dados no Bus ou de ler dados a partir do Bus enquanto a transferência cíclica de dados estava ativa. Em determinadas situações isso pode resultar em dados inconsistentes.
Tipo 1: No Bus a transferência cíclica ainda não foi concluída, quando o NCK solicita a leitura dos dados.
Tipo 2: O NCK ainda não terminou com a gravação de seus dados, quando a transferência cíclica é novamente iniciada. O contador %2 contém um número seqüencial e inicia em 1. São emitidos no máximo 10 alarmes consecutivos. Se não ocorrer nenhum conflito em um ciclo DP, o contador é resetado e em um próximo conflito serão emitidos novamente novos alarmes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Verificar os comportamentos de timing, principalmente configurar corretamente o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME e o MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY:
Para tipo 1 deve ser selecionado um MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY maior,
para tipo 2 deve ser selecionado um MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY menor.
- Se uma operação sem alarmes pode ser obtida com o ajuste de um valor baixo do MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY, então o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME deve ser aumentado.
- Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

380020 PROFIBUS/PROFINET: Barramento %3 SDB %4 erro %1 fonte %2

Parâmetros: %1 = Erro
%2 = SDB fonte
%3 = Número de barramento
%4 = Número SDB

Definições: SDB para configuração do PROFIBUS/PROFINET está com falha.
Causa do erro:
- 01 = SDB não está disponível na fonte.
- 02 = SDB da fonte é muito grande.
- 03 = SDB da fonte não pode ser ativado.
- 04 = Fonte vazia.
- 05 = Fonte não disponível.
Fonte SDB:
- 99 = Sistema passivo de arquivos: _N_SDB_DIR
- 100 = Cartão CF: /siemens/sinumerik/sdb/...
- 101 = Cartão CF: /addon/sinumerik/sdb/...
- 102 = Cartão CF: /oem/sinumerik/sdb/...
- 103 = Cartão CF: /user/sinumerik/sdb/...
Reação: O PROFIBUS/PROFINET está inativo e opera com o SDB default.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o ajuste do MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER.
- Na fonte=100: Verificar o diretório _N_SDB_DIR no sistema passivo de arquivos.
- Na fonte=103-106: Verificar diretórios no cartão CF

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380021 PROFIBUS-DP: O SDB padrão tipo 2000 foi carregado

Definições: Nenhum usuário específico SDB disponível.
O padrão SDB foi carregado durante o comissionamento.
A NC está pronto para a configuração, mesmo sem processar os periféricos.
O alarme ocorre na primeira vez que se liga o NC ou com a perda do SDB que foi salvo na memória RAM após a primeira colocação em funcionamento..

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Gerar o SDB específico de usuário e carregá-lo no comando ou selecionar e ativar o SDB standard através do MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER.
Reiniciar o NC.
Caso o erro ocorra novamente na próxima vez que o NC for ligado, então o SDB carregado está com erro e deverá ser gerado novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

380022 PROFIBUS/PROFINET: A configuração no DP Master Bus %1 foi alterada

Parâmetros: %1 = Número dos bus afetados

Definições: Na atual operação foi alterada a configuração do PROFIBUS no DP-Master, p. ex. através do download de uma nova configuração de hardware pelo Step7. Visto que provavelmente também foram alterados dados de ciclo, não pode ocorrer nenhuma continuação da operação, uma partida a quente é necessária.
Se a funcionalidade do Master estiver no PLC (como no 840Di), então mesmo assim o PLC foi parado para o download e com isso gerado um alarme 2000 (sinal de vida do PLC).

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reiniciar NCK.
Se mesmo assim não for possível eliminar o erro, dirija-se com o texto de alarme ao fabricante do sistema de comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380040 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3, erro de configuração %1, parâmetro %2

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro
%3 = Número dos bus afetados

Definições: A configuração do PROFIBUS/PROFINET no SDB não está de acordo com as especificações de configuração do NC utilizado.
Resumo: Causa do erro, Par 1:
- 01 = SDB contém Slave/Device sem Slot de diagnóstico, endereço Slave/Device
- 02 = SDB contém muitas entradas de Slot, identificador
- 03 = SDB não contém nenhum dado eqüidistante, sem função
- 04 = PNIO: SDB contém Tdp (também TDC) diferentes em um mesmo dispositivo
- 05 = PNIO: SDB contém Tmapc (também CACF) diferentes em um mesmo dispositivo
- 06 = PNIO: SDB contém TI diferentes em um mesmo dispositivo
- 07 = PNIO: SDB contém TO diferentes em um mesmo dispositivo
- 08 = PNIO: SDB contém números de dispositivos muito altos (com valores acima de 126)
- 09 = O conteúdo de SDB é transferido de forma segmentada (muitos slots/ frames)
- 10 = Não há espaço de memória suficiente para o conteúdo SDB segmentado (muitos slots/frames)
- 11 = O telegrama configurado em SDB é muito curto para o telegrama selecionado
$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE.
- 20 = SDB contém muitos Slaves/Devices, quantidade.
- 21 = SDB com falta de dados ou com dados inválidos, ErrorCode.
- 22 = SDB com dados incorretos de configuração, endereço de Slave/Device, Errorcode
- 23 = reservado
- 24 = reservado
- 25 = reservado
- 26 = reservado
- 27 = reservado
- 28 = reservado
- 29 = reservado

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deve-se controlar se o respectivo SDB:
- Contém um Slot de diagnóstico para cada Slave/Device e
- Contém apenas entradas de Slave/Device relevantes à aplicação.
Em geral, é possível incluir uma quantidade máxima de Slaves/Devices no SDB que são parcialmente relevantes para diversas versões finais do produto. Entretanto, isto provoca sobrecargas do NC quanto à necessidade de memória e tempo de processamento, e por isso que sempre deve ser evitado.
Na ocorrência deste alarme será necessária uma minimização do SDB.
Para a causa de erro 03 deve ser verificado se no SDB está ativada a eqüidistância (p. ex. com a config. de HW no Step7).
Para a causa de erro 10, reduzir o número de slaves/slots no barramento em questão (p. ex. com a config. de HW no Step7).
Se o alarme ainda aparecer, então entre em contato com o fabricante do comando e informe o texto do erro.
Para a causa de erro 11, selecione um telegrama maior como utilizado na config. de HW no Step7 ou selecione um telegrama menor em $MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380050 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de entradas no endereço %1

Parâmetros: %1 = endereço lógico

Definições: A parametrização múltipla dos dados de entrada foi detectada no espaço de endereço lógico. Endereço lógico: Endereço básico do espaço de endereços definido várias vezes.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A divisão de espaço de endereços deve ser verificada como segue:
Controle quanto à atribuição múltipla nos seguintes dados de máquina:
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1]: n = Maior índice de eixo do comando
- MD12970 $MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12971 $MN_PLC_DIG_IN_NUM : Área de endereços de PLC nas entradas digitais
- MD12978 $MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12979 $MN_PLC_ANA_IN_NUM : Área de endereços de PLC nas entradas analógicas
Se nesta parametrização não houver nenhuma inconsistência, estes MDs deverão ser comparados com a configuração no SDB (projeto Step7). Aqui deve-se controlar principalmente se para os comprimentos configurados para cada slot não resultem em sobreposições de áreas. Depois de encontrar a causa do erro deve-se alterar o MD e/ou o SDB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380051 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de saídas no endereço %1

Parâmetros: %1 = endereço lógico

Definições: A parametrização múltipla dos dados de entrada foi detectada no espaço de endereço lógico. Endereço lógico: Endereço básico do espaço de endereços definido várias vezes.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A divisão de espaço de endereços deve ser verificada como segue:
Controle quanto à atribuição múltipla nos seguintes dados de máquina:
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = Maior índice de eixo do comando
- MD12974 $MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12975 $MN_PLC_DIG_OUT_NUM : Área de endereços de PLC nas saídas digitais
- MD12982 $MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12983 $MN_PLC_ANA_OUT_NUM : Área de endereços de PLC nas saídas analógicas
Se nesta parametrização não houver nenhuma inconsistência, estes MDs deverão ser comparados com a configuração no SDB (projeto Step7). Aqui deve-se controlar principalmente se para os comprimentos configurados para cada slot não resultem em sobreposições de áreas. Depois de encontrar a causa do erro deve-se alterar o MD e/ou o SDB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380060 PROFIBUS/PROFINET: Alarme %1 no endereço lógico %2 do Slave/Device que não foi atribuído

Parâmetros: %1 = Classe de alarmes
%2 = endereço lógico

Definições: O SDB não possui nenhum Slave/Device atribuído no NC através da parametrização do MD (veja também o alarme 380050/051). Porém, o Slave/Device está conectado no PROFIBUS/PROFINET e mencionou um alarme.
Classe de alarme:
- 01 = Restabelecimento de estação (e coment.)
- 02 = Queda de estação
Alarme de exibição, é possível continuar o trabalho com o NC.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Refazer MDs ou
- Alterar SDB ou
- Desconectar o Slave/Device do PROFIBUS/PROFINET ou
- Confirmar o alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

380070 PROFIBUS/PROFINET: Nenhum Slot de entrada para endereço básico %1 (comprimento %2) disponível

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Definições: Para uma entrada digital ou analógica foi especificado um endereço de base lógico incorreto. Não existe nenhum slot configurado para este endereço básico, ou o espaço solicitado estende-se para além do fim do slot.
Caso comprimento = 1: entrada digital.
Caso comprimento = 2 : entrada analógica.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir endereços básicos corretos nos dados de máquina:
- Comprimento = 1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN.
- Comprimento = 2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN.
- Reiniciar a NCK.

Se o alarme continuar a surgir, dirija-se por favor com o texto de erro ao fabricante do comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380071 PROFIBUS/PROFINET: Nenhum Slot de saída para endereço básico %1 (comprimento %2) disponível

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Definições: Para uma saída digital ou analógica foi especificado um endereço de base lógico incorreto. Ou não existe nenhum slot configurado para este endereço de base, ou o espaço solicitado estende-se para além do fim do slot.
Caso comprimento = 1: saída digital.
Caso comprimento = 2 : saída analógica.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir endereços básicos corretos nos dados de máquina:
- Comprimento = 1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT.
- Comprimento = 2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.
- Reiniciar a NCK.

Se o alarme continuar a surgir, dirija-se por favor com o texto de erro ao fabricante do comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380072 PROFIBUS/PROFINET: Slot de saída do endereço básico %1 (comprimento %2) não permitido

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Definições: Para uma saída digital ou analógica foi especificado um endereço lógico incorreto, a área encontra-se na área de acesso do PLC (PIQ, endereço < 256).
Caso comprimento = 1: saída digital.
Caso comprimento = 2 : saída analógica.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para Slots de saída utilizar apenas endereços fora da imagem de processo do PLC (p. ex. >= 256).
Especificar os endereços básicos corretos nos dados da máquina:
- Para comprimento=1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
- Para comprimento=2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
- Reinicialização do NCK
Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380075 PROFIBUS/PROFINET: Queda do módulo DP Bus %2 Slave/Device %1

Parâmetros: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados

Definições: Queda de um Slot PROFIBUS/PROFINET utilizado pelo NCK para I/O digital ou analógico.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a operação correta do Slave/Device (todos Slaves/Devices devem estar incluídos no Bus, LED verde).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

380076 PROFIBUS/PROFINET: Falta telegrama DO1: Bus %2 Slave/Device %1

Parâmetros: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados

Definições: Nota para o responsável pela colocação em funcionamento: Um PROFIBUS-Slave/PROFINET-Device utilizado como acionamento NCK não possui nenhuma atribuição válida de telegrama DO1 (compare o MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS com a configuração Step7).
O presente alarme informa, entre outros, que a sincronização de horário do alarme entre o comando e este Slave/Device não opera.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Especificar o valor válido no MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

380077 PROFIBUS/PROFINET: DOs em excesso: atualmente pelo menos %2, máximo %3 no grupo de DOs %1

Parâmetros: %1 = Grupo DO
%2 = Número atual de DOs
%3 = Número máximo permitido de DOs

Definições: Nota para comissionamento: O número de DOs equivalentes (grupo "drive objects") em todos os barramentos (configurados e conectados) excede o valor limite pré-definido.
Os serviços interligados à estes DOs (p. ex. tempo de sincronização, display de alarmes, diagnóstico de HMI, armazenamento de dados de HMI) não podem mais ser garantidos à todos DOs deste grupo.
Os seguintes grupos DOs existentes (vide parâmetro %1):
0 = Dispositivo (CU, DO1)
1 = Comunicação (CU-LINK)
2 = Acionamento (SERVO, VECTOR)
3 = Fonte (ALM etc.)
4 = Bloco terminal (TB)
5 = Módulo terminal (TM)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reduza o número de dispositivos (contendo DOs deste tipo) no barramento.
Use um controlador mais potente (que suporte mais DOs).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380500 PROFIBUS/PROFINET: Falha de acionamento %1, código %2, valor %3, horário %4

Parâmetros: %1 = Eixo
%2 = código da falha no acionamento (P947(/945)/P824).
%3 = valor da falha no acionamento (P949/P826).
%4 = tempo da falha no acionamento (P948/P825).

Definições: Conteúdo da memória de falhas do acionamento configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

380501 PROFIBUS/PROFINET: Falha Bus,Slave/Device,DO-Id %1 código %2, valor %3, horário %4

Parâmetros: %1 = 8Bit número de bus 8Bit número de Slave/Device 16Bit DO-Id
%2 = Código de falha do acionamento (P947)
%3 = Valor de falha do acionamento (P949)
%4 = Tempo de falha do acionamento (P945)

Definições: Conteúdo da memória de falhas do Slave/Device atribuído.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

380502 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 Slave/Device %2 com configuração alterada

Parâmetros: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço Slave/Device

Definições: A configuração do bus mudou.
Causas:
- Primeiro comissionamento
- Detectado novo Slave/Device no Bus

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para poder operar o bus com a nova configuração, é necessário uma reinicialização adicional.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380503 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 com configuração alterada

Parâmetros: %1 = Número de barramento

Definições: Foi disponibilizado um novo SDB com configuração alterada.
As novas configurações somente estarão ativas na próxima inicialização do Bus.

Reação: Sinais da interface são acionados.

	Visualização de alarme.
Correção:	Para operar o bus com a nova configuração, uma reinicialização adicional será necessária.
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

Alarmes PLC

7

400102 Apagar o DB2 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400103 Apagar o DB3 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400106 Apagar o DB3 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400109 Apagar o DB9 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400110 Deletar o DB 10 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400111 Deletar o DB 11 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400120 Deletar o DB 20 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400121 Deletar o DB 21 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400122 Deletar o DB 22 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400123 Deletar o DB 23 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400124 Deletar o DB 24 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400125 Deletar o DB 25 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400126 Deletar o DB 26 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400127 Deletar o DB 27 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400128 Deletar o DB 28 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400129 Deletar o DB 29 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400130 Deletar o DB 30 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400131 Deletar o DB 31 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400132 Deletar o DB 32 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400133 Deletar o DB 33 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400134 Deletar o DB 34 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400135 Deletar o DB 35 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400136 Deletar o DB 36 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400137 Deletar o DB 37 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400138 Deletar o DB 38 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400139 Deletar o DB 39 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400140 Deletar o DB 40 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400141 Deletar o DB 41 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400142 Deletar o DB 42 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400143 Deletar o DB 43 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400144 Deletar o DB 44 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400145 Deletar o DB 45 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400146 Deletar o DB 46 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400147 Deletar o DB 47 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400148 Deletar o DB 48 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400149 Deletar o DB 49 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400150 Deletar o DB 50 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400151 Deletar o DB 51 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400152 Deletar o DB 52 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400153 Deletar o DB 53 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400154 Deletar o DB 54 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400155 Deletar o DB 55 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400156 Deletar o DB 56 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400157 Deletar o DB 57 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400158 Deletar o DB 58 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400159 Deletar o DB 59 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400160 Deletar o DB 60 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400161 Deletar o DB 61 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400171 Deletar o DB 71 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400172 Deletar o DB 72 no PLC e reinicializar

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Consulte as informações do fabricante de máquina
Continuação do programa: Interno

400173 Deletar o DB 73 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400174 Deletar o DB 74 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400176 Deletar o DB 76 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400177 Deletar o DB 77 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Continuação do programa: Interno

400201 PLC STOP devido ao carregamento no estado RUN: DB%Z

Parâmetros: %Z = Bloco de dados

Definições: Um DB já existente foi recarregado no estado RUN.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Necessário restart .

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400202 Erro de acesso

Definições: O dado não pode ser acessado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Erro de sistema. Anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400203 Erro de acesso ao DB: DB%Z

Parâmetros: %Z = Bloco de dados

Definições: O bloco de dados não está disponível ou ele está protegido contra gravação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O DB indicado deve ser recarregado através do STEP7 ou a proteção contra gravação do DB deve ser removida. Reinicialização necessária.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400204 Necessário restart

Definições: DB gerado pelo programa básico é diferente em tamanho do DB existente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O DB é apagado durante o próximo startup e é gerado novamente pelo programa básico.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400250 NCK - monitoração sinal de vida

Definições: NCK não comunicou com o CLP durante a operação cíclica. Temporizador do parâmetro NCCyclTimeout do FB1 foi executado sem redisparo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reinicialização do NCK

Continuação do programa: Interno

400251 NCK não foi inicializada

Definições: NCK não comunicou com o PLC.
NCK não iniciado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aumente o parâmetro FB1 para o intervalo do tempo de espera NCK NCRunupTimeout.
Mude o controle de OFF para ON

Continuação do programa: Interno

400252 Erro de comunicação interna com NCK.

Definições: Um erro ocorreu durante transmissão de dados entre CLP e o NCK (somente FM-NC)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reinicie NCK

Continuação do programa: Interno

400253 CLP em STOP devido a erro de sistema SPL

Definições: Após a interrupção de comunicação entre o NCK e o CLP em relação ao "cross_check" dos dados SPL, o CLP foi comutado para STOP com um atraso de 5 s.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não inicie mais SPL. Examine os componentes do sistema (CLP deve ter a versão correta do FB15 e do DB18).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400254 Ocorreu um erro checksum: %1

Parâmetros: %1 = Informação sobre o código ou a tabela

Definições: Erro de Checksum em código segurança-relevante ou dados segurança-relevantes. As funções seguras de monitoramento (Segurança Integrada) no PLC pode ser danificada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400255 Sinal de monitoração de vida do NCK2

Definições: NCK2 não comunicou com o CLP durante operação cíclica. Temporizador do parâmetro NCCyclTimeout do FB1 foi executado sem redisparo. (somente FM-NC).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reinicie NCK

Continuação do programa: Interno

400256 NCK2 não arrancou

Definições: NCK2 não iniciou. NCK não comunicou com o CLP. Temporizador do parâmetro NCRunupTimeout do FB1 expirou. (somente FM-NC).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Execute um reset geral do NCK e reinicie.

Continuação do programa: Interno

400257 Erro de comunicação interna com NCK2

Definições: Um erro ocorreu durante transmissão de dados entre o CLP e o NCK. (somente FM-NC)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reinicie NCK

Continuação do programa: Interno

400260 Falha do painel de comando de máquina 1

Definições: O painel de comando da máquina (MSTT) falhou na interface 1 de painel de comando da máquina. O Timer do parâmetro FB1 MCP1Timeout expirou. Endereço incorreto no parâmetro DB7 MCP1BusAdr. Parâmetro DB7 MCP1NotSend=TRUE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão com o MSTT. Aumentar o valor do parâmetro de tempo MCP1 Timeout. Passar o MCP1Cycl para o valor padrão. Corrigir no parâmetro DB7 o MCP1BusAdr e ajustar com o endereço selecionado. Definir o parâmetro DB7 MCP1NotSend=FALSE.

Continuação do programa: Interno

400261 Falha do painel de comando de máquina 2

Definições: O painel de comando da máquina (MSTT) falhou na interface 2 de painel de comando da máquina. O Timer do parâmetro FB1 MCP2Timeout expirou. Endereço incorreto no parâmetro DB7 MCP2BusAdr. Parâmetro DB7 MCP2NotSend=TRUE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão com o MSTT. Aumentar o valor do parâmetro de tempo MCP2 Timeout. Passar o MCP2Cycl para o valor padrão. Corrigir no parâmetro DB7 o MCP2BusAdr e ajustar com o endereço selecionado. Definir o parâmetro DB7 MCP2NotSend=FALSE.

Continuação do programa: Interno

400262 Falha no aparelho de operação manual

Definições: Unidade de "handheld" (HHU) falhou. Temporizador do parâmetro HHUTimeout do FB1 expirou.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão com o BHG Aumentar o valor do parâmetro de tempo BHG Timeout. Passar o BHGCycl para o valor padrão.

Continuação do programa: Interno

400264 Parâmetro ponteiro do painel de comando de máquina 1 está incorreto

Definições: Um ponteiro está incorreto na faixa de parâmetros MCP 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400265 Parâmetro ponteiro do painel de comando de máquina 2 está incorreto

Definições: Há um ponteiro incorreto na faixa de parâmetros MCP 2.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400266 Parâmetro ponteiro da unidade handheld incorreto

Definições: Há um ponteiro incorreto na faixa de parâmetros HHU

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400267 Erro de acesso

Definições: Dados do MCP ou HHU não puderam ser acessados

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique os parâmetros do MCP ou HHU no FB1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400268 Erro na comunicação interna com o painel de comando de máquina 1, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Controlar os parâmetros do MCP no FB1, comutar MCP1Stop TRUE->FALSE

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400269 Erro na comunicação interna com o painel de comando de máquina 2, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Controlar os parâmetros do MCP no FB1, comutar MCP2Stop TRUE->FALSE

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400270 Erro na comunicação interna com o handheld BHG, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Controlar os parâmetros do BHG no FB1, comutar BHGStop TRUE->FALSE

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400271 Erro de comunicação com as teclas de acesso direto 1, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Controlar o parâmetro OpKey

Continuação do programa: Interno

400272 Erro de comunicação com as teclas de acesso direto 2, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Controlar o parâmetro OpKey

Continuação do programa: Interno

400274 Teclas de acesso direto 1 falharam

Definições: Teclas de acesso direto 1: Timeout interno expirou.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Controlar a conexão com o módulo das teclas de acesso direto

Continuação do programa: Interno

400275 Teclas de acesso direto 2 falharam

Definições: Teclas de acesso direto 2: Timeout interno expirou.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar a conexão com o módulo das teclas de acesso direto
Continuação do programa: Interno

400276 Pointer de parâmetros de teclas de acesso direto 1 incorreto

Definições: Pointer definido incorretamente.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir pointer
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400277 Pointer de parâmetros de teclas de acesso direto 2 incorreto

Definições: Pointer definido incorretamente.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir pointer
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400551 Falha no bus do MPI/DP

Definições: Erro detectado no bus do módulo I/O
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O
Continuação do programa: Interno

400552 Falha no bus do DP

Definições: Erro detectado no bus do módulo I/O
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O
Continuação do programa: Interno

400553 Falha no bus do PROFINET

Definições: Erro detectado no bus do módulo I/O
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O
Continuação do programa: Interno

400601 Configuração das posições de carga está incorreta

Definições: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir configuração gerenciador ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400602 A configuração dos fusos está incorreta

Definições: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir configuração gerenciador ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400603 A configuração do revólver está incorreta

Definições: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir configuração gerenciador ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400604 Configurar troca com M06 em dados de máquina

Definições: Com o tipo de magazine usado (magazine box, corrente), a troca é possível somente com M06. Se necessário, verifique também ajustes não permitidos em magazine revolver.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ajuste o valor no dado específico de canal TOOL_CHANGE_MODE (MD 22550) para 1.
Continuação do programa: Interno

400902 Parâmetro de canal não permitido no FC 9

Definições: O canal parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400903 Parâmetro IntNo não permitido no FC9

Definições: A interrupção parametrizada não existe.
Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401003 FC 10 erro de sistema 0x8083

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401004 FC 10 erro de sistema 0x8084

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401005 FC 10 erro de sistema 0x8085

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401006 FC 10 erro de sistema 0x8086

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401007 FC 10 erro de sistema 0x8087

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401502 Parâmetro de eixo não permitido no FC 15

Definições: O eixo parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401602 Parâmetro de eixo não permitido no FC 16

Definições: O eixo parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401702 Parâmetro de fuso não permitido no FC 17

Definições: O fuso parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401805 Parâmetro de eixo não permitido no FC 18

Definições: O eixo / fuso parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401901 Parâmetro BAGNo não permitido no FC19

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401902 Parâmetro ChanNo não permitido no FC19.

Definições: O canal parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402401 Parâmetro BAGNo não permitido no FC24

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402402 Parâmetro ChanNo não permitido no FC24.

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402501 Parâmetro BAGNo não permitido no FC25

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402502 Parâmetro ChanNo não permitido no FC25.

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402601 Parâmetro BAGNo não permitido no FC26

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402602 Parâmetro ChanNo não permitido no FC26.

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

403000 Deletar o DB 1000 no PLC e reinicializar

Definições: O DB se diferencia no comprimento exigido.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB exibido deve ser apagado pelo STEP7. Carregue o DB da caixa de ferramentas atual.
Continuação do programa: Interno

403001 Deletar o DB 1001 no PLC e reinicializar

Definições: O DB se diferencia no comprimento exigido.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB exibido deve ser apagado pelo STEP7. Carregue o DB da caixa de ferramentas atual.
Continuação do programa: Interno

403071 Deletar o DB 1071 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

403072 Deletar o DB 1072 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

403073 Deletar o DB 1073 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

410141 Gerenciamento de ferramentas: Número de posições de carga muito grande

Definições: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 posições de carga
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir configuração gerenciador ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410142 Gerenciamento de ferramentas: Número de porta-ferramentas muito grande

Definições: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 porta-ferramentas
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir configuração gerenciador ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410143 Gerenciamento de ferramentas: Número de revólveres muito grande

Definições: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 revólveres
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir configuração gerenciador ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410144 Gerenciamento de ferramentas: Número de magazine %Z definido em duplicidade

Definições: O número de magazine foi definido em duplicidade
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Os magazines, fusos e locais de carga devem ser claramente definidos em diferentes áreas TO.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410145 Gerente de Ferramentas: quantidade de toolholder muito baixa

Definições: A configuração PLC em DB1 tem menos de 1 toolholder
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir configuração gerenciador ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410150 Área da lista de decodificação M muito grande

Definições: Número muito grande de grupos M no CLP.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reduza o número de grupos
Continuação do programa: Interno

410151 Faltam dados do magazine para gerenciamento de ferramenta no CLP

Definições: Dados do magazine não estão disponíveis no PLC. A instalação não foi concluída, embora o opcional TOOLMAN foi ativado.
Reação: Visualização de alarme.

Correção: No HMI Advanced a tecla 'Criar Dados PLC"deve ser pressionada durante instalação TOOLMAN. Ou criar os dados no bloco de dados DB4 a partir do DBB64.

Continuação do programa: Interno

410160 Configuração PROFIBUS muito grande para DP1

Definições: A área interna de dados para a configuração do PROFIBUS é muito grande.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Definir e carregar configuração menor de PROFIBUS

Continuação do programa: Interno

410900 M para N: A chamada não foi prosseguida

Definições: O processo de comutação iniciado não foi encerrado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Continuação do programa: Interno

410901 M para N: HMI 1 não reage ao deslocamento

Definições: A HMI comutada não reage

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Continuação do programa: Interno

410902 M para N: HMI 1 não passa para offline

Definições: A HMI comutada não reage

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Continuação do programa: Interno

410903 M para N: HMI 2 não reage ao deslocamento

Definições: A HMI comutada não reage

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Continuação do programa: Interno

410904 M para N: HMI 2 não passa para offline

Definições: A HMI comutada não reage
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI
Continuação do programa: Interno

410905 M para N: Falta conexão da HMI com a interface atribuída

Definições: A HMI a ser comutada não estabelece nenhuma conexão com o NC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI
Continuação do programa: Interno

410906 M para N: Falta o sinal de vida de uma HMI

Definições: A conexão com o NC foi estabelecida
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar a conexão com a HMI
Continuação do programa: Interno

411101 Parâmetro Axis não permitido no FB11

Definições: Parâmetro do eixo não está dentro da faixa permitida.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Use número de eixo permitido.
Continuação do programa: Interno

411501 Versão incorreta do FB15, > execute reset geral, não transmita FB 15 do projeto

Definições: FB15 não corresponde com o programa básico usado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Execute reset geral do CLP. Use versão correta do programa básico.
Continuação do programa: Interno

411502 Versão incorreta da rotina de base PLC

Definições: FB15 não corresponde com o programa básico usado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Carregue o programa básico que corresponda à versão do NCK.
Continuação do programa: Interno

411503 Erro na configuração de hardware

Definições: Tipo de NCU incorreto nos dados de configuração HW
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Carregue a configuração HW com o tipo NCU de máquina
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428201 Alarme de diagnóstico

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428221 Alarme do endereço diagnóstico %Z

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428601 Falha do módulo, na unidade de expansão

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428602 Nova ocorrência de falha do módulo, na unidade de expansão

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428603 Falha do módulo, DP-Master

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428604 Falha de um slave DP

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428605 Falha de um slave DP

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428606 Reincidência na unidade de expansão, erro na parametrização

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428607 Reincidência no DP-Slave, erro na parametrização

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428608 Reincidência no DP-Slave, discrepância entre configuração ajustada e a atual.

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428621 Falha do amplificador

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428622 Restabelecimento do amplificador, desvio entre configuração nominal e atual

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428623 Falha de um sistema DP-Master, Bus: %2

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428624 Falha de um DP-Slave, Bus: %2, Slave: %1

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428625 Restabelecimento do DP-Slave com falha, Bus: %2, Slave: %1

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428626 Restabelecimento do amplificador, erro na parametrização

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428627 Restabelecimento do DP-Slave, erro na parametrização, Bus: %2, Slave: %1

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428628 Restabelecimento do DP-Slave, desvio entre configuração nominal e atual, Bus: %2, Slave: %1

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar a causa da falha indicada

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428630 Falha do sistema PROFINET-IO

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar a causa da falha indicada

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428631 Falha de um PROFINET Devices, Device: %Z

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar a causa da falha indicada

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428632 Restabelecimento de PROFINET Device com falha, Device: %Z

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar a causa da falha indicada

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428633 Restabelecimento PROFINET Device, desvio entre configuração nominal e atual, Bus: %Z

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar a causa da falha indicada

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428634 Restabelecimento de PROFINET Device, erro na parametrização, Device: %Z

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

800000 Erro: Grupo HiGraph FC %A, grafo nº %N, estado %Z

Definições: Nenhuma.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Nenhuma.
Continuação do programa: Interno

810001 OB evento de erro, análise de erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810002 Erro de sincronismo, análise de erro via STEP7 necessária.

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810003 Erro assíncrono, análise de erro via STEP7 necessária.

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810004 Evento 'stop/abort', análise de erro via STEP7 necessária.

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810005 Evento sequencial de condição operacional, análise de erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810006 Evento de comunicação de erro, análise do erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810007 Evento erro de sistema H/F, análise do erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810008 Erro nos dados de diagnóstico dos módulos, análise do erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Exibe alarme, CLP para Stop se necessário.
Continuação do programa: Interno

810009 Evento diagnóstico de usuário, análise de erro via STEP7 necessária.

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810015 Evento de diagnóstico de módulo, necessário analisar erro via STEP7

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

830000 Mensagem: Grupo HiGraph FC %A, grafo nº %N, estado %Z

Definições: Nenhuma.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Interno

Reações do sistema 8

8.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK

Identificador	COMPBLOCKWITHREORG
Efeito	O bloco de preparação detectou um erro, que pode ser corrigido através da modificação do programa. A reorganização é realizada após a modificação de programas. • Bloco de correção com reorganização.

Identificador	COMPENSATIONBLOCK
Efeito	O bloco de preparação detectou um erro, que pode ser corrigido através da modificação do programa. • Bloco de correção.

Identificador	FOLLOWUP
Efeito	Acompanhamento de eixos • NC troca para modo de acompanhamento.

Identificador	INTERPRETERSTOP
Efeito	Execução do programa é abortada após todos os blocos de preparação (Buffer de interpolação) serem processados. • Parada de interpretação

Identificador	LOCALREACTION
Efeito	• Reação de alarme local.

Identificador	NOALARMREACTION
Efeito	• Nenhuma reação de alarme.

Identificador	NOREADY | NCKREACTIONVIEW
Efeito	NCK-Ready off: Ativa a desaceleração rápida (por exemplo, com corrente de frenagem máxima) de todos os acionamentos, retira a liberação de todos os eixos de NC, libera o relé de NC ready. • NC não está pronto.

Identificador	NOREADY | BAGREACTIONVIEW
Efeito	BAG-Ready off: Ativa a desaceleração máxima (por exemplo, com corrente de frenagem máxima) dos eixos neste modo de operação, retira a liberação do servo para os eixos de NC em questão. • BAG não está pronto

Identificador	NOREADY
Efeito	Channel-Ready off: Ativa desaceleração rápida dos acionamentos deste canal (por exemplo, com corrente de frenagem máxima), retira a habilitação do servo dos eixos em questão. • Canal não está pronto.

Identificador	NONCSTART
Efeito	Não é possível iniciar um programa neste canal. • NC start inibido para este canal.

Identificador	NOREFMARK
Efeito	Os eixos deste canal devem ser referenciados novamente. • Referência de eixos neste canal.

Identificador	SETVDI
Efeito	Alarme de interface de sinal é setado. • Sinal de interface é setado.

Identificador	SHOWALARM
Efeito	Alarme é apresentado na MMC. • Indicação do alarme

Identificador	STOPBYALARM
Efeito	Rampa de parada de todos os eixos de canal. • NC-Stop através de um alarme.

Identificador	STOPATENDBYALARM
Efeito	Parada no final do bloco. • NC-Stop através de um alarme no final do bloco.

Identificador	SHOWALARMAUTO
Efeito	O alarme é apresentado sempre que o Bit 0 dos dados de máquina ENABLE_ALARM_MASK for setado. A reação deve ser setada sempre que um alarme ocorra durante o modo automático sem operação manual realizada pelo usuário. • Reação de alarme no modo automático

Identificador	SHOWWARNING
Efeito	O alarme é apresentado sempre que o Bit 1 dos dados de máquina ENABLE_ALARM_MASK for setado. É proposital para o caso de alarmes que devem normalmente ser suprimidos. • Apresentação de alarme

Identificador	ALLBAGS_NOREADY
Efeito	O sinal de ready é cancelado em todos os grupos de modos de operação. A reação corresponde deste modo à NCKREACTIONVIEW|NOREADY,a diferença é que o contato de NC-READY não é cancelado e o bit VDI correspondente não é setado. Isto é desejado em caso de parada de emergência, por exemplo. • BAG não está pronto

Identificador	DELAY_ALARM_REACTION
Efeito	Caso esta reação de alarme for configurada manualmente, todas as reações de alarmes, que ocorrerem neste momento, são memorizadas e não são ativas. Os alarmes são apresentados no HMI. Reações do grupo de modo de operação e do NCK são transferidas. As reações são eliminadas através da ativação da chamada do clearDelayReaction ou através de um alarme que foi configurado NO_DELAY_ALARM_REACTION. Ativa todas as reações de alarme com atraso. • Todas as reações específicas de canal com atraso através do alarme.

Identificador	NO_DELAY_ALARM_REACTION
Efeito	O estado DELAY_ALARM_REACTION é cancelada. • O alarme de atraso de reação é cancelado.

Identificador	ONE_IPO_CLOCK_DELAY_ALARM_REACTION
Efeito	Todas as reações de alarmes são atrasadas de um ciclo quando o alarme é emitido. Isto torna-se necessário como parte de desenvolvimento ESR. • Todas as reações de alarmes são atrasadas de um ciclo IPO, no alarme.

8.2 Critério de eliminação para alarmes

Identificador	CANCELCLEAR
Efeito	O alarme é cancelado pressionando-se a tecla cancel em qualquer canal. Também é limpo pela tecla de start do programa de peça. • Limpar alarme com a tecla Clear ou com NC START

Identificador	CLEARHIMSELF
Efeito	Auto-eliminação do alarme. O alarme é limpo não por uma ação do operador, mas explicitamente por um "clearAlarm" programado no código fonte do NCK. • Apresentação do alarme desaparece com a causa do alarme. Nenhuma ação de operação é necessária.

Identificador	NCSTARTCLEAR
Efeito	O alarme é limpo ao iniciar um programa no canal o qual o alarme ocorreu. O alarme é limpo por um NC reset. • Limpar o alarme com NC START ou a tecla de RESET e continuar o programa.

Identificador	POWERONCLEAR
Efeito	O alarme é cancelado desligando/ligando o controlador (POWER ON). • Desligue e ligue o controlador.

Identificador	RESETCLEAR
Efeito	O alarme é limpo ao pressionar a tecla de Reset no canal o qual o alarme ocorreu. • Apagar um alarme com a tecla reset. Reiniciar o programa.

Identificador	BAGRESETCLEAR
Efeito	O alarme é apagado com o comando "BAGRESETCLEAR" ou com um reset em todos os canais deste BAG. • Pressionar a tecla RESET para limpar os alarmes em todos os canais deste BAG. Reiniciar o programa.

Identificador	NCKRESETCLEAR
Efeito	O alarme é apagado com o comando "NCKRESETCLEAR" ou com um reset em todos os canais. • Apagar um alarme em todos os canais com a tecla RESET. Reiniciar o programa.

Identificador	NOCLEAR
Efeito	A informação de eliminação é apenas necessária para o pseudo número interno do alarme EXBSAL_NOMOREALARMS.

8.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS

Denominação	NENHUM
Reação	Nenhum
Descrição	Nenhuma reação quando a falha ocorrer

Denominação	OFF1
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do OFF3 seguida por um pulso de desabilitação
Descrição	Controle de malha fechada de velocidade (p1300 = 20, 21) • n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1121). • Quando a velocidade zero é detectada, o freio do motor (se parametrizado) é fechado (p1215). Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217). A velocidade igual a zero é detectada se a velocidade atual cair abaixo do limite (p1226) ou se o tempo de monitoração (p1227) iniciou quando o valor de referência do limite de velocidade (p1226) expirou. Controle de malha fechada de torque (p1300 = 23) • O seguinte se aplica ao controle de malha fechada de torque: Reação como em OFF2 • Na alteração no controle de torque (p1501): Não há uma resposta específica do freio. Quando a velocidade real (p1226) cair abaixo do limite de velocidade, o freio do motor será fechado caso esteja parametrizado com 1. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217).

Denominação	OFF2
Reação	Pulso interno e externo de desativação
Descrição	Controle da malha fechada de velocidade e de torque • Eliminação instantânea do pulso, o acionamento está "beirando" uma parada. • O freio do motor é fechado imediatamente, caso esteja parametrizado. • O bloqueio do eixo é ativado.

Denominação	OFF3
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do OFF3 seguida por um pulso de desabilitação
Descrição	Controle de malha fechada de velocidade (p1300 = 20, 21) • n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1135). • Quando a velocidade zero é detectada, o freio do motor (se parametrizado) é fechado. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217). A velocidade igual a zero é detectada se a velocidade atual cair abaixo do limite (p1226) ou se o tempo de monitoração (p1227) iniciou quando o valor de referência do limite de velocidade (p1226) expirou. • O bloqueio do eixo é ativado. Controle de malha fechada de torque (p1300 = 23) • Alterar para operação de controle de velocidade e outras reações como descritas para operação de controle de velocidade

Denominação	STOP1
Reação	-
Descrição	Disponível em breve

Denominação	STOP2
Reação	n_set = 0
Descrição	• n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1135). • O acionamento permanece em malha fechada de velocidade.

Denominação	IASC/DCBREMSE
Reação	-
Descrição	• Para motor síncrono: Na ocorrência de uma falha, na reação é disparada uma frenagem por curto-circuito na armadura. As condições para P1231 = 4 devem ser preenchidas. • Para motor assíncrono: Na ocorrência de uma falha com reação é disparada a frenagem. A frenagem deve ser utilizada em operação (p1232, p1233, p1234).

Denominação	ENCODER
Reação	Pulso interno e externo de desativação (p0491)
Descrição	A reação de falha ENCODER é aplicada de acordo com o ajuste em p0491. Ajustes de fábrica: p0491=0 -- Falha de encoder resulta em OFF2

Reconhecimento de falhas

Especifica o padrão de reconhecimento de falhas após a eliminação das causas.

Denominação	POWER ON
Descrição	A falha é reconhecida através de um POWER ON (desligue e ligue o acionamento). **Nota:** Caso esta ação não elimine a causa da falha, esta é apresentada novamente imediatamente após a ligação.

Denominação	IMMEDIATELY
Descrição	Após a correção de falha, o alarme pode ser eliminado pressionando a tecla RESET.

Referência ao parâmetro SINAMICS

No campo "causa" e "solução" é feita a referência à alguns parâmetros de SINAMICS com alguns alarmes.

O número do parâmetro consiste em um "p" ou "r", seguido por um número de 4 dígitos (xxxx) e um índice (opcional), por exemplo p0918[0...3].

Literatura

Um descrição detalhada do parâmetro SINAMICS encontra-se em:

Manual de listas SINAMICS S120/ S150

Anexo A

A

A.1 Lista de abreviações

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
ADI4	Analog Drive Interface for 4 Axis	
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Módulo de alimentação para acionamentos
AS	Sistema de automação	
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Norma americana de códigos para troca de informações
ASIC	Application Specific Integrated Circuit	Circuito de aplicação do usuário
ASUP	Subrotina assíncrona	
AUTO		Modo de operação "Automatic"
AUXFU	Auxiliary Function	Funções auxiliares
AWL	Lista de instruções	
BA	Modo de operação	
BAG	Grupo de modos de operação	
BERO	Chave fim de curso sem contato (sensor de proximidade) com oscilação por reação	
BI	Binector Input	
BHG	Terminal portátil	
BICO	Binector Connector	Tecnologia de interconexão no acionamento
BIN	Binary Files	Arquivos binários
BIOS	Basic Input Output System	
BCS	Sistema básico de coordenadas	
BO	Binector Output	
BTSS	Interface de painel de comando	
CAD	Computer-Auded Design	
CAM	Computer-Aided Manufacturing	
CC	Compile Cycle	Ciclos de compilação
CI	Connector Input	
CF-Card	Compact Flash-Card	
CNC	Computerized Numerical Control	Comando numérico computadorizado
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Unidade de processamento central
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Teste de soma de verificação

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
CRT	Cathode Ray Tube	Tubos de raios catódicos
CSB	Central Service Board	Módulo CLP
CTS	Clear To Send	Mensagem de prontidão para envio em interfaces seriais de dados
CUTCOM	Cutter radius compensation	Correção do raio da ferramenta
DB	Bloco de dados	Bloco de dados no CLP
DBB	Byte de bloco de dados	Byte de bloco de dados no CLP
DBW	Palavra de bloco de dados	Palavra de bloco de dados no CLP
DBX	Bit de bloco de dados	Bit de bloco de dados no CLP
DDE	Dynamic Data Exchange	Troca de dados dinâmica
DDS		Registro de dados dos parâmetros do acionamento
DIN	Deutsche Industrie Norm (Norma industrial alemã)	
DIR	Directory	Diretório
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Objeto de acionamento
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Módulo de memória dinâmica
DRF	Differential Resolver Function	Função de resolução diferencial (volante)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Avanço de teste
DSB	Decoding Single Block	Bloco simples de decodificação
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	Mensagem de prontidão para envio de interfaces seriais de dados
DW	Palavra de dados	
DWORD	Palavra dupla (atual 32 bits)	
E	Entrada	
E/A	Entrada/saída	
ENC	Encoder	Encoder de valor efetivo
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Memória programável apagável somente de leitura
ePS Network Services		Funções para a manutenção remota de máquinas por Internet
EQN		Denominação de tipo de um encoder de valor absoluto com 2048 sinais senoidais/rotações
ESR	Parada e recuo avançados	
ETC	Botão ETC	Expansão da barra de softkeys no mesmo menu
FB	Bloco de função	
FBS	Tela plana	
FC	Function Call	Bloco de função no CLP
FEPROM	Flash-EPROM	Memória de leitura e gravação

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
FIFO	First In - First Out	Procedimento em que os dados são armazenados em uma memória e novamente chamados
FIPO	Interpolador fino	
FM	Módulo de função	
FM-NC	Módulo de função Numerical Control	Controlador numérico
FPU	Floating Point Unit	Unidade de ponto flutuante
FRA	Bloco de construção Frame	
FRAME	Registro de dados	Conversão de coordenadas com componentes de deslocamento de ponto zero, rotação, escalação, espelhamento
FRK	Correção do raio da fresa	
FST	Feed Stop	Parada do avanço
FUP	Diagrama de blocos funcionais (método de programação para CLP)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS: Telegrama Broadcast
GD	Dados globais	
GEO	Geometria, por exemplo, eixo geométrico	
GP	Programa básico	
GS	Estágio de marcha	
GUD	Global User Data	Dados globais de usuário
HD	Hard Disk	Disco rígido
HEX	Abreviação para número hexadecimal	
HiFu	Função auxiliar	
HMI	Human Machine Interface	Interface de usuário SINUMERIK
HSA	Acionamento do fuso principal	
HT	Terminal portátil	Handheld Terminal
HW	Hardware	
IBN	Colocação em operação	
IF	Habilitação de pulsos do módulo de acionamento	
IK (GD)	Comunicação implícita (dados globais)	
IKA	Interpolative Compensation	Compensação interpolatória
IM	Interface Modul	Módulo de interface
INC	Increment	Incremento
INI	Initializing Data	Dados de inicialização
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolador	
ISO	International Standardization Organisation	Organização internacional de normalização
JOG	Modo de operação "Jogging"	
KD	Rotação de coordenadas	
KDV	Comparação cruzada de dados	Comparação cruzada de dados entre NCK e CLP

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
K_V	Fator de amplificação do circuito	Fator de amplificação do circuito de controle
KOP	Diagrama Ladder	Método de programação para CLP
LCD	Liquid Crystal Display	Display de cristal líquido
LED	Light Emitting Diode	Diodo emissor de luz
LF	Line Feed	
LMS		
LSB	Least Significant Bit	Bit menos significativo
LUD	Local User Data	Dados de usuário
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Programa principal (OB1, CLP)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Painel de comando da máquina
MD	Dados de máquina	
MDA	Modo de operação "Manual Data Automatic"	Entrada manual
MKS	Sistema de coordenadas da máquina	
MLFB	Designação de produto legível por máquina	
MMC	Man Machine Communication	Sinônimo para HMI
MPF	Main Program File	Programa principal (programa de peça do NC)
MPI	Multi Point Interface	Interface multiponto
MSTT	Painel de comando da máquina	
NC	Numerical Control	Controlador numérico
NCK	Numerical Control Kernel	Unidade central do controlador numérico
NCU	Numerical Control Unit	Unidade de hardware do NCK
NST	Interfaces	Sinal de interface
NV	Deslocamento de ponto zero	
NX	Numerical Extension	Módulo de ampliação do eixo
OB	Bloco de organização no CLP	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Painel de comando
OPI	Operation Panel Interface	Interface do painel de comando
OSI	Open Systems Interconnection	Norma para comunicação do processador
OPT	Options	Opcionais
PAA	Imagem de processo das saídas	
PAE	Imagem de processo das entradas	
P-Bus	Barramento periférico	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Padrão para cartões de memória

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Instância de programa	
PG	Dispositivo de programação	
PLC	Programmable Logic Control	Controlador lógico programável
PN	PROFINET	
PO	POWER ON	
POE	Unidade de organização do programa	Unidade no programa de usuário do CLP
PPU	Panel Processing Unit	Controlador em painel
PTP	Point to Point	Ponto a ponto
PZD	Dados de processo para acionamentos	
QEC	Quadrant Error Compensation	Compensação de erro de quadrante
QFK	Compensação de erro de quadrante	
RAM	Random Access Memory	Memória de programa que pode ser lida e gravada
REF POINT		Função "Aproximação do ponto de referência" no modo de operação JOG
REPOS		Função "Reposicionamento" no modo de operação JOG
RPA	R-Parameter Active	Área de memória no NCK para números de parâmetro R
RPY	Roll Pitch Yaw	Tipo de rotação de um sistema de coordenadas
RTC	Real Time Clock	Relógio em tempo real
RTS	Request To Send	Ativar a parte de envio, sinal de controle de interfaces seriais de dados
SBL	Single Block	Bloco simples
SBR	Subroutine	Subrotina (CLP)
SD	Data de ajuste	
SDB	Bloco de dados de sistema	
SEA	Setting Data Active	Identificação (tipo de arquivo) para dados de ajuste
SERUPRO	Search–Run by Program Test	Execução de pesquisa por intermédio de teste de programa
SFC	System Function Call	
SGE	Entrada relevante para a segurança	
SGA	Saída relevante para a segurança	
SH	Parada segura	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Ocultar regisro
SLM	Smart Line Module	
SM	Motor de passo	
SPF	Subprogram file	Subrotina (NC)
SPL	Lógica programável segura	
SPS	Controlador lógico programável	
SRAM	Static Random Access Memory	Módulo de memória estática

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
SRK	Correção do raio de corte	
SSFK	Compensação de erro de passo do fuso	
SSI	Serial Synchron Interface	Interface serial síncrona
STW	Palavra de controle	
SUG	Velocidade periférica do rebolo	
SW	Software	
SYF	System Files	Arquivos de sistema
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Ação sincronizada
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Active	Identificação para dados de máquina
TCP	Tool Center Point	Extremidade da ferramenta
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Active	Identificação para dados de máquina
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Correção de ferramenta
TOA	Tool Offset Active	Identificação (tipo de arquivo) para correções de ferramenta
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	Conversão de coordenadas em tornos para operações de fresamento
TTL	Transistor–Transistor–Logik	Tipo de interface
UFR	User Frame	Deslocamento de ponto zero
UP	Subrotina	
USB	Universal Serial Bus	
USV	Fonte de alimentação ininterrupta	
VDI		Interface de comunicação interna entre NCK e CLP
VSA	Acionamento de avanço	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Função aproximação e afastamento suaves
WKS	Sistema de coordenadas da peça	
WKZ	Ferramenta	
WLK	Correção do comprimento da ferramenta	
WPD	Work Piece Directory	Diretório de peças de trabalho
WZ	Ferramenta	
WZV	Gerenciamento de ferramentas	
WZW	Troca de ferramenta	
ZOA	Zero Offset Active	Identificação (tipo de arquivo) para dados de deslocamento de ponto zero
ZSW	Palavra de estado (do acionamento)	

A.2 Vista Geral da documentação